

# Неорієнтовані графи та термінологія

Дискретна математика



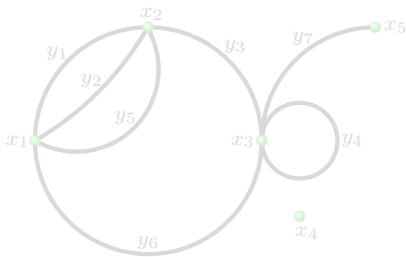
**Лекція 26**

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

У подальшому викладенні матеріалу буде з'ясовано, що довільний скінченний граф (при загальному його визначенні) можна для наочності уявляти як сукупність ліній, які з'єднують задані точки в тривимірному просторі. Тому корисно мати означення так званого **геометричного графа** у просторі  $\mathbb{R}^n$ : це сукупність<sup>1</sup> точок  $X$  і простих<sup>1</sup> кривих  $Y$ , кінці яких є точки з  $X$ . Точки з множини  $X$  називаються **вершинами**, а криві з  $Y$  — **ребрами** графа. На рис. зображено граф у просторі  $\mathbb{R}^2$  (його, очевидно, можна розглядати у просторі  $\mathbb{R}^3$ ), де

$$X = \{x_1, x_2, x_3, x_4, x_5\};$$

$$Y = \{y_1, y_2, y_3, y_4, y_5, y_6, y_7\}.$$



Надалі будемо використовувати такі позначення:  $G = (X, Y)$ ,

$n = n_G$  — кількість вершин графа  $G$ ,

$m = m_G$  — кількість ребер графа  $G$ .

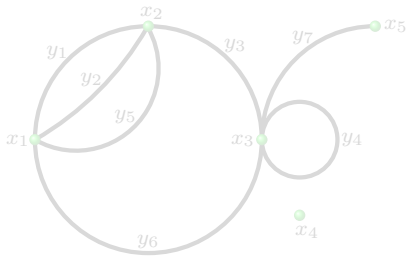
<sup>1</sup>Крива називається **простою**, якщо вона неперервна та не має самоперетинів.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

У подальшому викладенні матеріалу буде з'ясовано, що довільний скінченний граф (при загальному його визначенні) можна для наочності уявляти як сукупність ліній, які з'єднують задані точки в тривимірному просторі. Тому корисно мати означення так званого **геометричного графа** у просторі  $\mathbb{R}^n$ : це сукупність<sup>1</sup> точок  $X$  і простих<sup>1</sup> кривих  $Y$ , кінці яких є точки з  $X$ . Точки з множини  $X$  називаються **вершинами**, а криві з  $Y$  — **ребрами** графа. На рис. зображено граф у просторі  $\mathbb{R}^2$  (його, очевидно, можна розглядати у просторі  $\mathbb{R}^3$ ), де

$$X = \{x_1, x_2, x_3, x_4, x_5\};$$

$$Y = \{y_1, y_2, y_3, y_4, y_5, y_6, y_7\}.$$



Надалі будемо використовувати такі позначення:  $G = (X, Y)$ ,

$n = n_G$  — кількість вершин графа  $G$ ,

$m = m_G$  — кількість ребер графа  $G$ .

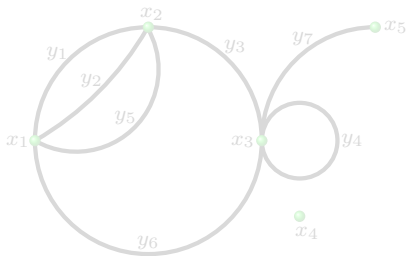
<sup>1</sup>Крива називається **простою**, якщо вона неперервна та не має самоперетинів.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

У подальшому викладенні матеріалу буде з'ясовано, що довільний скінченний граф (при загальному його визначенні) можна для наочності уявляти як сукупність ліній, які з'єднують задані точки в тривимірному просторі. Тому корисно мати означення так званого *геометричного графа* у просторі  $\mathbb{R}^n$ : це сукупність точок  $X$  і простих<sup>1</sup> кривих  $Y$ , кінці яких є точки з  $X$ . Точки з множини  $X$  називаються *вершинами*, а криві з  $Y$  — *ребрами* графа. На рис. зображено граф у просторі  $\mathbb{R}^2$  (його, очевидно, можна розглядати у просторі  $\mathbb{R}^3$ ), де

$$X = \{x_1, x_2, x_3, x_4, x_5\};$$

$$Y = \{y_1, y_2, y_3, y_4, y_5, y_6, y_7\}.$$



Надалі будемо використовувати такі позначення:  $G = (X, Y)$ ,

$n = n_G$  — кількість вершин графа  $G$ ,

$m = m_G$  — кількість ребер графа  $G$ .

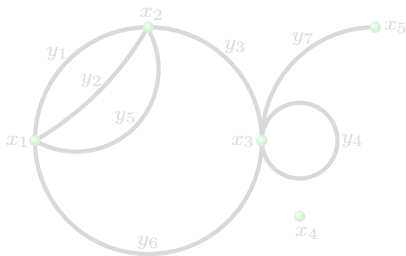
<sup>1</sup>Крива називається *простою*, якщо вона неперервна та не має самоперетинів.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

У подальшому викладенні матеріалу буде з'ясовано, що довільний скінченний граф (при загальному його визначенні) можна для наочності уявляти як сукупність ліній, які з'єднують задані точки в тривимірному просторі. Тому корисно мати означення так званого **геометричного графа** у просторі  $\mathbb{R}^n$ : це сукупність точок  $X$  і простих<sup>1</sup> кривих  $Y$ , кінці яких є точки з  $X$ . Точки з множини  $X$  називаються **вершинами**, а криві з  $Y$  — **ребрами** графа. На рис. зображено граф у просторі  $\mathbb{R}^2$  (його, очевидно, можна розглядати у просторі  $\mathbb{R}^3$ ), де

$$X = \{x_1, x_2, x_3, x_4, x_5\};$$

$$Y = \{y_1, y_2, y_3, y_4, y_5, y_6, y_7\}.$$



Надалі будемо використовувати такі позначення:  $G = (X, Y)$ ,

$n = n_G$  — кількість вершин графа  $G$ ,

$m = m_G$  — кількість ребер графа  $G$ .

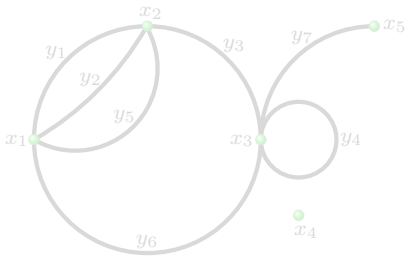
<sup>1</sup>Крива називається **простою**, якщо вона неперервна та не має самоперетинів.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

У подальшому викладенні матеріалу буде з'ясовано, що довільний скінченний граф (при загальному його визначенні) можна для наочності уявляти як сукупність ліній, які з'єднують задані точки в тривимірному просторі. Тому корисно мати означення так званого **геометричного графа** у просторі  $\mathbb{R}^n$ : це сукупність точок  $X$  і простих<sup>1</sup> кривих  $Y$ , кінці яких є точки з  $X$ . Точки з множини  $X$  називаються **вершинами**, а криві з  $Y$  — **ребрами** графа. На рис. зображено граф у просторі  $\mathbb{R}^2$  (його, очевидно, можна розглядати у просторі  $\mathbb{R}^3$ ), де

$$X = \{x_1, x_2, x_3, x_4, x_5\};$$

$$Y = \{y_1, y_2, y_3, y_4, y_5, y_6, y_7\}.$$



Надалі будемо використовувати такі позначення:  $G = (X, Y)$ ,

$n = n_G$  — кількість вершин графа  $G$ ,

$m = m_G$  — кількість ребер графа  $G$ .

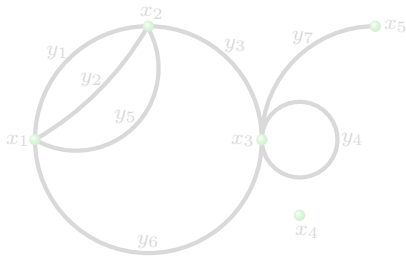
<sup>1</sup>Крива називається **простою**, якщо вона неперервна та не має самоперетинів.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

У подальшому викладенні матеріалу буде з'ясовано, що довільний скінченний граф (при загальному його визначенні) можна для наочності уявляти як сукупність ліній, які з'єднують задані точки в тривимірному просторі. Тому корисно мати означення так званого **геометричного графа** у просторі  $\mathbb{R}^n$ : це сукупність точок  $X$  і простих<sup>1</sup> кривих  $Y$ , кінці яких є точки з  $X$ . Точки з множини  $X$  називаються **вершинами**, а криві з  $Y$  — **ребрами** графа. На рис. зображено граф у просторі  $\mathbb{R}^2$  (його, очевидно, можна розглядати у просторі  $\mathbb{R}^3$ ), де

$$X = \{x_1, x_2, x_3, x_4, x_5\};$$

$$Y = \{y_1, y_2, y_3, y_4, y_5, y_6, y_7\}.$$



Надалі будемо використовувати такі позначення:  $G = (X, Y)$ ,

$n = n_G$  — кількість вершин графа  $G$ ,

$m = m_G$  — кількість ребер графа  $G$ .

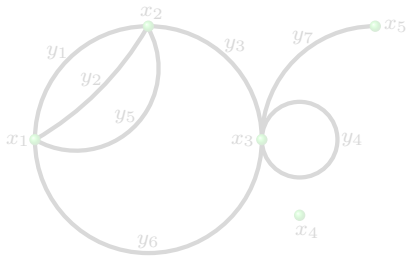
<sup>1</sup>Крива називається **простою**, якщо вона неперервна та не має самоперетинів.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

У подальшому викладенні матеріалу буде з'ясовано, що довільний скінченний граф (при загальному його визначенні) можна для наочності уявляти як сукупність ліній, які з'єднують задані точки в тривимірному просторі. Тому корисно мати означення так званого **геометричного графа** у просторі  $\mathbb{R}^n$ : це сукупність точок  $X$  і простих<sup>1</sup> кривих  $Y$ , кінці яких є точки з  $X$ . Точки з множини  $X$  називаються **вершинами**, а криві з  $Y$  — **ребрами** графа. На рис. зображено граф у просторі  $\mathbb{R}^2$  (його, очевидно, можна розглядати у просторі  $\mathbb{R}^3$ ), де

$$X = \{x_1, x_2, x_3, x_4, x_5\};$$

$$Y = \{y_1, y_2, y_3, y_4, y_5, y_6, y_7\}.$$



Надалі будемо використовувати такі позначення:  $G = (X, Y)$ ,

$n = n_G$  — кількість вершин графа  $G$ ,

$m = m_G$  — кількість ребер графа  $G$ .

<sup>1</sup>Крива називається **простою**, якщо вона неперервна та не має самоперетинів.

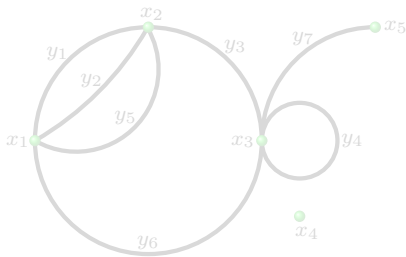


## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

У подальшому викладенні матеріалу буде з'ясовано, що довільний скінченний граф (при загальному його визначенні) можна для наочності уявляти як сукупність ліній, які з'єднують задані точки в тривимірному просторі. Тому корисно мати означення так званого **геометричного графа** у просторі  $\mathbb{R}^n$ : це сукупність точок  $X$  і простих<sup>1</sup> кривих  $Y$ , кінці яких є точки з  $X$ . Точки з множини  $X$  називаються **вершинами**, а криві з  $Y$  — **ребрами** графа. На рис. зображено граф у просторі  $\mathbb{R}^2$  (його, очевидно, можна розглядати у просторі  $\mathbb{R}^3$ ), де

$$X = \{x_1, x_2, x_3, x_4, x_5\};$$

$$Y = \{y_1, y_2, y_3, y_4, y_5, y_6, y_7\}.$$



Надалі будемо використовувати такі позначення:  $G = (X, Y)$ ,

$n = n_G$  — кількість вершин графа  $G$ ,

$m = m_G$  — кількість ребер графа  $G$ .

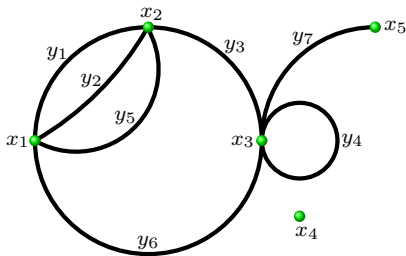
<sup>1</sup>Крива називається **простою**, якщо вона неперервна та не має самоперетинів.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

У подальшому викладенні матеріалу буде з'ясовано, що довільний скінченний граф (при загальному його визначенні) можна для наочності уявляти як сукупність ліній, які з'єднують задані точки в тривимірному просторі. Тому корисно мати означення так званого **геометричного графа** у просторі  $\mathbb{R}^n$ : це сукупність точок  $X$  і простих<sup>1</sup> кривих  $Y$ , кінці яких є точки з  $X$ . Точки з множини  $X$  називаються **вершинами**, а криві з  $Y$  — **ребрами** графа. На рис. зображено граф у просторі  $\mathbb{R}^2$  (його, очевидно, можна розглядати у просторі  $\mathbb{R}^3$ ), де

$$X = \{x_1, x_2, x_3, x_4, x_5\};$$

$$Y = \{y_1, y_2, y_3, y_4, y_5, y_6, y_7\}.$$



Надалі будемо використовувати такі позначення:  $G = (X, Y)$ ,

$n = n_G$  — кількість вершин графа  $G$ ,

$m = m_G$  — кількість ребер графа  $G$ .

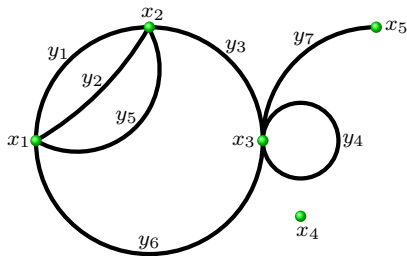
<sup>1</sup>Крива називається **простою**, якщо вона неперервна та не має самоперетинів.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

У подальшому викладенні матеріалу буде з'ясовано, що довільний скінченний граф (при загальному його визначенні) можна для наочності уявляти як сукупність ліній, які з'єднують задані точки в тривимірному просторі. Тому корисно мати означення так званого **геометричного графа** у просторі  $\mathbb{R}^n$ : це сукупність точок  $X$  і простих<sup>1</sup> кривих  $Y$ , кінці яких є точки з  $X$ . Точки з множини  $X$  називаються **вершинами**, а криві з  $Y$  — **ребрами** графа. На рис. зображено граф у просторі  $\mathbb{R}^2$  (його, очевидно, можна розглядати у просторі  $\mathbb{R}^3$ ), де

$$X = \{x_1, x_2, x_3, x_4, x_5\};$$

$$Y = \{y_1, y_2, y_3, y_4, y_5, y_6, y_7\}.$$



Надалі будемо використовувати такі позначення:  $G = (X, Y)$ ,

$n = n_G$  — кількість вершин графа  $G$ ,

$m = m_G$  — кількість ребер графа  $G$ .

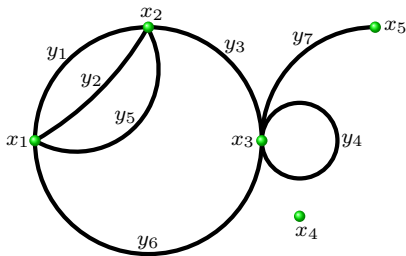
<sup>1</sup>Крива називається **простою**, якщо вона неперервна та не має самоперетинів.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

У подальшому викладенні матеріалу буде з'ясовано, що довільний скінченний граф (при загальному його визначенні) можна для наочності уявляти як сукупність ліній, які з'єднують задані точки в тривимірному просторі. Тому корисно мати означення так званого **геометричного графа** у просторі  $\mathbb{R}^n$ : це сукупність точок  $X$  і простих<sup>1</sup> кривих  $Y$ , кінці яких є точки з  $X$ . Точки з множини  $X$  називаються **вершинами**, а криві з  $Y$  — **ребрами** графа. На рис. зображено граф у просторі  $\mathbb{R}^2$  (його, очевидно, можна розглядати у просторі  $\mathbb{R}^3$ ), де

$$X = \{x_1, x_2, x_3, x_4, x_5\};$$

$$Y = \{y_1, y_2, y_3, y_4, y_5, y_6, y_7\}.$$



Надалі будемо використовувати такі позначення:  $G = (X, Y)$ ,

$n = n_G$  — кількість вершин графа  $G$ ,

$m = m_G$  — кількість ребер графа  $G$ .

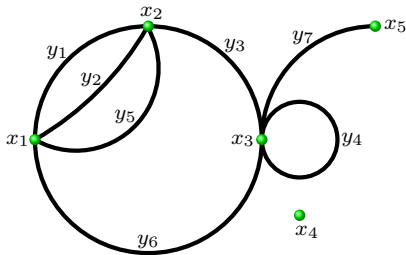
<sup>1</sup>Крива називається **простою**, якщо вона неперервна та не має самоперетинів.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

У подальшому викладенні матеріалу буде з'ясовано, що довільний скінченний граф (при загальному його визначенні) можна для наочності уявляти як сукупність ліній, які з'єднують задані точки в тривимірному просторі. Тому корисно мати означення так званого **геометричного графа** у просторі  $\mathbb{R}^n$ : це сукупність точок  $X$  і простих<sup>1</sup> кривих  $Y$ , кінці яких є точки з  $X$ . Точки з множини  $X$  називаються **вершинами**, а криві з  $Y$  — **ребрами** графа. На рис. зображено граф у просторі  $\mathbb{R}^2$  (його, очевидно, можна розглядати у просторі  $\mathbb{R}^3$ ), де

$$X = \{x_1, x_2, x_3, x_4, x_5\};$$

$$Y = \{y_1, y_2, y_3, y_4, y_5, y_6, y_7\}.$$



Надалі будемо використовувати такі позначення:  $G = (X, Y)$ ,

$n = n_G$  — кількість вершин графа  $G$ ,

$m = m_G$  — кількість ребер графа  $G$ .

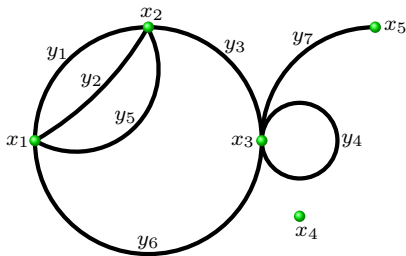
<sup>1</sup>Крива називається **простою**, якщо вона неперервна та не має самоперетинів.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

У подальшому викладенні матеріалу буде з'ясовано, що довільний скінченний граф (при загальному його визначенні) можна для наочності уявляти як сукупність ліній, які з'єднують задані точки в тривимірному просторі. Тому корисно мати означення так званого **геометричного графа** у просторі  $\mathbb{R}^n$ : це сукупність точок  $X$  і простих<sup>1</sup> кривих  $Y$ , кінці яких є точки з  $X$ . Точки з множини  $X$  називаються **вершинами**, а криві з  $Y$  — **ребрами** графа. На рис. зображено граф у просторі  $\mathbb{R}^2$  (його, очевидно, можна розглядати у просторі  $\mathbb{R}^3$ ), де

$$X = \{x_1, x_2, x_3, x_4, x_5\};$$

$$Y = \{y_1, y_2, y_3, y_4, y_5, y_6, y_7\}.$$



Надалі будемо використовувати такі позначення:  $G = (X, Y)$ ,

$n = n_G$  — кількість вершин графа  $G$ ,

$m = m_G$  — кількість ребер графа  $G$ .

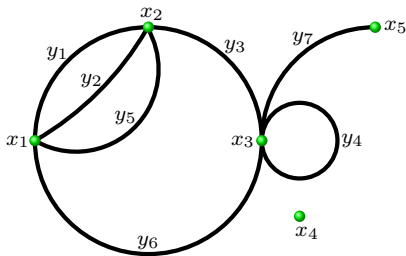
<sup>1</sup>Крива називається **простою**, якщо вона неперервна та не має самоперетинів.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

У подальшому викладенні матеріалу буде з'ясовано, що довільний скінченний граф (при загальному його визначенні) можна для наочності уявляти як сукупність ліній, які з'єднують задані точки в тривимірному просторі. Тому корисно мати означення так званого **геометричного графа** у просторі  $\mathbb{R}^n$ : це сукупність точок  $X$  і простих<sup>1</sup> кривих  $Y$ , кінці яких є точки з  $X$ . Точки з множини  $X$  називаються **вершинами**, а криві з  $Y$  — **ребрами** графа. На рис. зображено граф у просторі  $\mathbb{R}^2$  (його, очевидно, можна розглядати у просторі  $\mathbb{R}^3$ ), де

$$X = \{x_1, x_2, x_3, x_4, x_5\};$$

$$Y = \{y_1, y_2, y_3, y_4, y_5, y_6, y_7\}.$$



Надалі будемо використовувати такі позначення:  $G = (X, Y)$ ,

$n = n_G$  — кількість вершин графа  $G$ ,

$m = m_G$  — кількість ребер графа  $G$ .

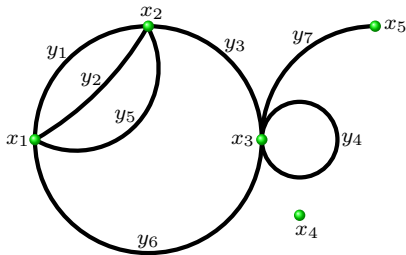
<sup>1</sup>Крива називається **простою**, якщо вона неперервна та не має самоперетинів.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

У подальшому викладенні матеріалу буде з'ясовано, що довільний скінченний граф (при загальному його визначенні) можна для наочності уявляти як сукупність ліній, які з'єднують задані точки в тривимірному просторі. Тому корисно мати означення так званого **геометричного графа** у просторі  $\mathbb{R}^n$ : це сукупність точок  $X$  і простих<sup>1</sup> кривих  $Y$ , кінці яких є точки з  $X$ . Точки з множини  $X$  називаються **вершинами**, а криві з  $Y$  — **ребрами** графа. На рис. зображено граф у просторі  $\mathbb{R}^2$  (його, очевидно, можна розглядати у просторі  $\mathbb{R}^3$ ), де

$$X = \{x_1, x_2, x_3, x_4, x_5\};$$

$$Y = \{y_1, y_2, y_3, y_4, y_5, y_6, y_7\}.$$



Надалі будемо використовувати такі позначення:  $G = (X, Y)$ ,

$n = n_G$  — кількість вершин графа  $G$ ,

$m = m_G$  — кількість ребер графа  $G$ .

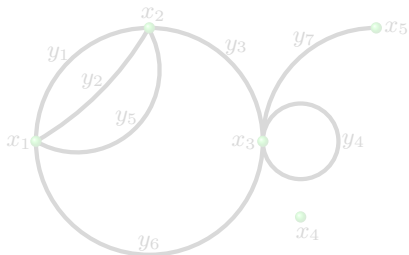
<sup>1</sup>Крива називається **простою**, якщо вона неперервна та не має самоперетинів.



## Основні терміни

Ми даємо основні терміни для неорієнтованих графів. Для орієнтованих графів термінологія буде викладена в наступних лекціях.

**Суміжні вершини** — це вершини, з'єднані ребром (вершини  $x_2$  і  $x_3$  графа  $G$  на рис. є суміжними), **суміжні ребра** — це ребра, які мають спільну вершину (ребра  $y_1, y_2, y_3$  і  $y_5$  графа  $G$  на рис. є суміжними).

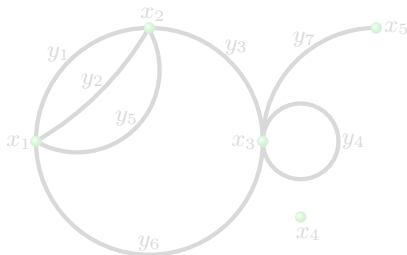


Вершина  $x_i$  і ребро  $y_j$  **інцидентні** одне одному, якщо точка  $x_i$  є кінцем кривої  $y_j$  (вершина  $x_2$  і ребро  $y_3$  графа  $G$  на рис. інцидентні). **Петля** — це замкнене ребро, тобто ребро у якого кінці збігаються (ребро  $y_4$  на рис. є петлею). Вершина, яка неінцидентна жодному ребру називається **ізолюваною** (вершина  $x_4$  на рис. ізолювана).

## Основні терміни

Ми даємо основні терміни для неорієнтованих графів. Для орієнтованих графів термінологія буде викладена в наступних лекціях.

**Суміжні вершини** — це вершини, з'єднані ребром (вершини  $x_2$  і  $x_3$  графа  $G$  на рис. є суміжними), **суміжні ребра** — це ребра, які мають спільну вершину (ребра  $y_1, y_2, y_3$  і  $y_5$  графа  $G$  на рис. є суміжними).

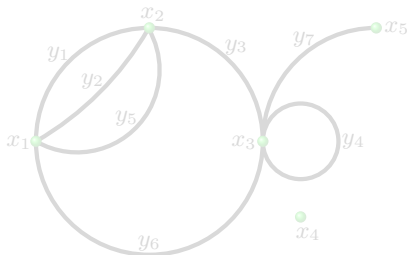


Вершина  $x_i$  і ребро  $y_j$  **інцидентні** одне одному, якщо точка  $x_i$  є кінцем кривої  $y_j$  (вершина  $x_2$  і ребро  $y_3$  графа  $G$  на рис. інцидентні). **Петля** — це замкнене ребро, тобто ребро у якого кінці збігаються (ребро  $y_4$  на рис. є петлею). Вершина, яка неінцидентна жодному ребру називається **ізолюваною** (вершина  $x_4$  на рис. ізолювана).

## Основні терміни

Ми даємо основні терміни для неорієнтованих графів. Для орієнтованих графів термінологія буде викладена в наступних лекціях.

**Суміжні вершини** — це вершини, з'єднані ребром (вершини  $x_2$  і  $x_3$  графа  $G$  на рис. є суміжними), **суміжні ребра** — це ребра, які мають спільну вершину (ребра  $y_1, y_2, y_3$  і  $y_5$  графа  $G$  на рис. є суміжними).

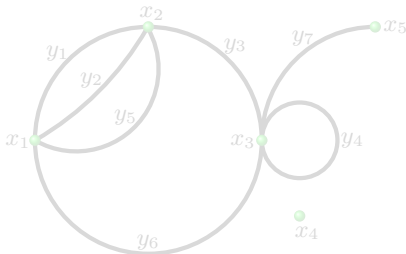


Вершина  $x_i$  і ребро  $y_j$  **інцидентні** одне одному, якщо точка  $x_i$  є кінцем кривої  $y_j$  (вершина  $x_2$  і ребро  $y_3$  графа  $G$  на рис. інцидентні). **Петля** — це замкнене ребро, тобто ребро у якого кінці збігаються (ребро  $y_4$  на рис. є петлею). Вершина, яка неінцидентна жодному ребру називається **ізолюваною** (вершина  $x_4$  на рис. ізолювана).

## Основні терміни

Ми даємо основні терміни для неорієнтованих графів. Для орієнтованих графів термінологія буде викладена в наступних лекціях.

**Суміжні вершини** — це вершини, з'єднані ребром (вершини  $x_2$  і  $x_3$  графа  $G$  на рис. є суміжними), **суміжні ребра** — це ребра, які мають спільну вершину (ребра  $y_1, y_2, y_3$  і  $y_5$  графа  $G$  на рис. є суміжними).

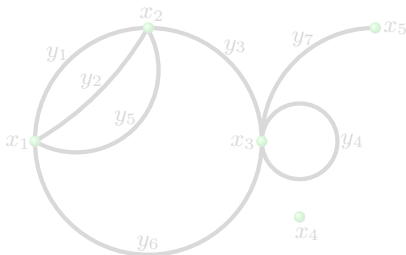


Вершина  $x_i$  і ребро  $y_j$  **інцидентні** одне одному, якщо точка  $x_i$  є кінцем кривої  $y_j$  (вершина  $x_2$  і ребро  $y_3$  графа  $G$  на рис. інцидентні). **Петля** — це замкнене ребро, тобто ребро у якого кінці збігаються (ребро  $y_4$  на рис. є петлею). Вершина, яка неінцидентна жодному ребру називається **ізолюваною** (вершина  $x_4$  на рис. ізолювана).

## Основні терміни

Ми даємо основні терміни для неорієнтованих графів. Для орієнтованих графів термінологія буде викладена в наступних лекціях.

**Суміжні вершини** — це вершини, з'єднані ребром (вершини  $x_2$  і  $x_3$  графа  $G$  на рис. є суміжними), **суміжні ребра** — це ребра, які мають спільну вершину (ребра  $y_1, y_2, y_3$  і  $y_5$  графа  $G$  на рис. є суміжними).

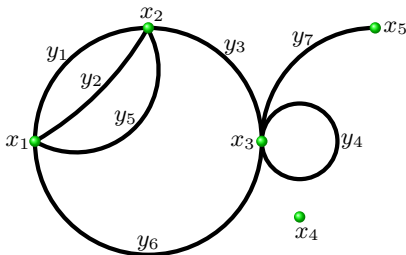


Вершина  $x_i$  і ребро  $y_j$  **інцидентні** одне одному, якщо точка  $x_i$  є кінцем кривої  $y_j$  (вершина  $x_2$  і ребро  $y_3$  графа  $G$  на рис. інцидентні). **Петля** — це замкнене ребро, тобто ребро у якого кінці збігаються (ребро  $y_4$  на рис. є петлею). Вершина, яка неінцидентна жодному ребру називається **ізолюваною** (вершина  $x_4$  на рис. ізолювана).

## Основні терміни

Ми даємо основні терміни для неорієнтованих графів. Для орієнтованих графів термінологія буде викладена в наступних лекціях.

**Суміжні вершини** — це вершини, з'єднані ребром (вершини  $x_2$  і  $x_3$  графа  $G$  на рис. є суміжними), **суміжні ребра** — це ребра, які мають спільну вершину (ребра  $y_1, y_2, y_3$  і  $y_5$  графа  $G$  на рис. є суміжними).

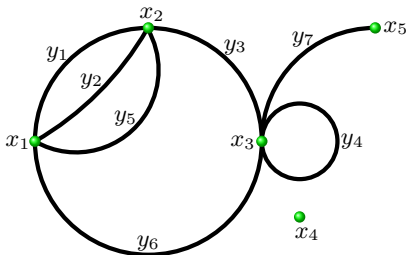


Вершина  $x_i$  і ребро  $y_j$  **інцидентні** одне одному, якщо точка  $x_i$  є кінцем кривої  $y_j$  (вершина  $x_2$  і ребро  $y_3$  графа  $G$  на рис. інцидентні). **Петля** — це замкнене ребро, тобто ребро у якого кінці збігаються (ребро  $y_4$  на рис. є петлею). Вершина, яка неінцидентна жодному ребру називається **ізолюваною** (вершина  $x_4$  на рис. ізолювана).

## Основні терміни

Ми даємо основні терміни для неорієнтованих графів. Для орієнтованих графів термінологія буде викладена в наступних лекціях.

**Суміжні вершини** — це вершини, з'єднані ребром (вершини  $x_2$  і  $x_3$  графа  $G$  на рис. є суміжними), **суміжні ребра** — це ребра, які мають спільну вершину (ребра  $y_1, y_2, y_3$  і  $y_5$  графа  $G$  на рис. є суміжними).

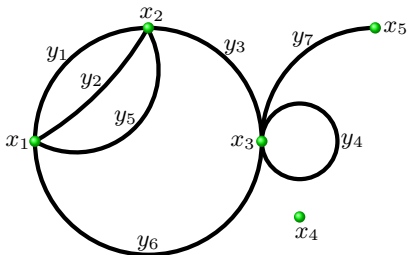


Вершина  $x_i$  і ребро  $y_j$  **інцидентні** одне одному, якщо точка  $x_i$  є кінцем кривої  $y_j$  (вершина  $x_2$  і ребро  $y_3$  графа  $G$  на рис. інцидентні). **Петля** — це замкнене ребро, тобто ребро у якого кінці збігаються (ребро  $y_4$  на рис. є петлею). Вершина, яка неінцидентна жодному ребру називається **ізолюваною** (вершина  $x_4$  на рис. ізолювана).

## Основні терміни

Ми даємо основні терміни для неорієнтованих графів. Для орієнтованих графів термінологія буде викладена в наступних лекціях.

**Суміжні вершини** — це вершини, з'єднані ребром (вершини  $x_2$  і  $x_3$  графа  $G$  на рис. є суміжними), **суміжні ребра** — це ребра, які мають спільну вершину (ребра  $y_1, y_2, y_3$  і  $y_5$  графа  $G$  на рис. є суміжними).



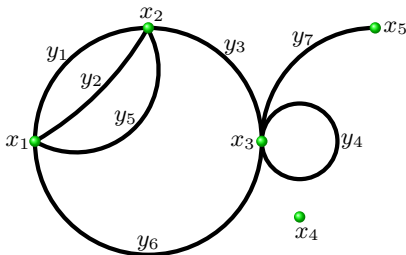
Вершина  $x_i$  і ребро  $y_j$  **інцидентні** одне одному, якщо точка  $x_i$  є кінцем кривої  $y_j$  (вершина  $x_2$  і ребро  $y_3$  графа  $G$  на рис. інцидентні). **Петля** — це замкнене ребро, тобто ребро у якого кінці збігаються (ребро  $y_4$  на рис. є петлею). Вершина, яка неінцидентна жодному ребру називається **ізолюваною** (вершина  $x_4$  на рис. ізолювана).



## Основні терміни

Ми даємо основні терміни для неорієнтованих графів. Для орієнтованих графів термінологія буде викладена в наступних лекціях.

**Суміжні вершини** — це вершини, з'єднані ребром (вершини  $x_2$  і  $x_3$  графа  $G$  на рис. є суміжними), **суміжні ребра** — це ребра, які мають спільну вершину (ребра  $y_1, y_2, y_3$  і  $y_5$  графа  $G$  на рис. є суміжними).

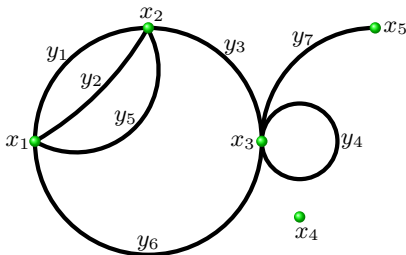


Вершина  $x_i$  і ребро  $y_j$  **інцидентні** одне одному, якщо точка  $x_i$  є кінцем кривої  $y_j$  (вершина  $x_2$  і ребро  $y_3$  графа  $G$  на рис. інцидентні). **Петля** — це замкнене ребро, тобто ребро у якого кінці збігаються (ребро  $y_4$  на рис. є петлею). Вершина, яка неінцидентна жодному ребру називається **ізолюваною** (вершина  $x_4$  на рис. ізолювана).

## Основні терміни

Ми даємо основні терміни для неорієнтованих графів. Для орієнтованих графів термінологія буде викладена в наступних лекціях.

**Суміжні вершини** — це вершини, з'єднані ребром (вершини  $x_2$  і  $x_3$  графа  $G$  на рис. є суміжними), **суміжні ребра** — це ребра, які мають спільну вершину (ребра  $y_1, y_2, y_3$  і  $y_5$  графа  $G$  на рис. є суміжними).

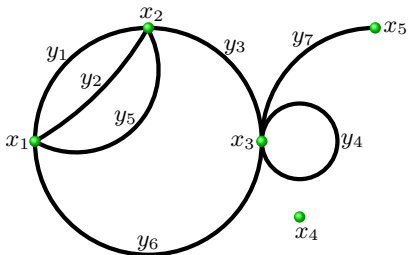


Вершина  $x_i$  і ребро  $y_j$  **інцидентні** одне одному, якщо точка  $x_i$  є кінцем кривої  $y_j$  (вершина  $x_2$  і ребро  $y_3$  графа  $G$  на рис. інцидентні). **Петля** — це замкнене ребро, тобто ребро у якого кінці збігаються (ребро  $y_4$  на рис. є петлею). Вершина, яка неінцидентна жодному ребру називається **ізолюваною** (вершина  $x_4$  на рис. ізолювана).

## Основні терміни

Ми даємо основні терміни для неорієнтованих графів. Для орієнтованих графів термінологія буде викладена в наступних лекціях.

**Суміжні вершини** — це вершини, з'єднані ребром (вершини  $x_2$  і  $x_3$  графа  $G$  на рис. є суміжними), **суміжні ребра** — це ребра, які мають спільну вершину (ребра  $y_1, y_2, y_3$  і  $y_5$  графа  $G$  на рис. є суміжними).

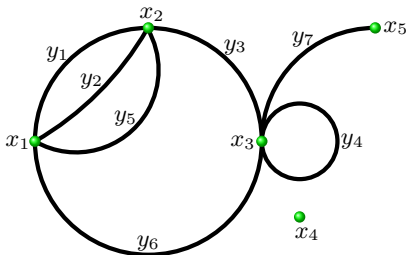


Вершина  $x_i$  і ребро  $y_j$  **інцидентні** одне одному, якщо точка  $x_i$  є кінцем кривої  $y_j$  (вершина  $x_2$  і ребро  $y_3$  графа  $G$  на рис. інцидентні). **Петля** — це замкнене ребро, тобто ребро у якого кінці збігаються (ребро  $y_4$  на рис. є петлею). Вершина, яка неінцидентна жодному ребру називається **ізолюваною** (вершина  $x_4$  на рис. ізолювана).

## Основні терміни

Ми даємо основні терміни для неорієнтованих графів. Для орієнтованих графів термінологія буде викладена в наступних лекціях.

**Суміжні вершини** — це вершини, з'єднані ребром (вершини  $x_2$  і  $x_3$  графа  $G$  на рис. є суміжними), **суміжні ребра** — це ребра, які мають спільну вершину (ребра  $y_1, y_2, y_3$  і  $y_5$  графа  $G$  на рис. є суміжними).

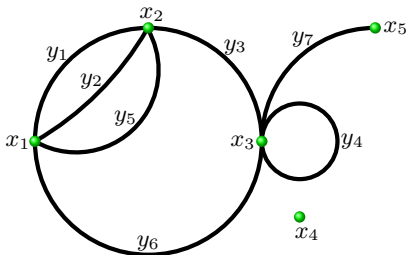


Вершина  $x_i$  і ребро  $y_j$  **інцидентні** одне одному, якщо точка  $x_i$  є кінцем кривої  $y_j$  (вершина  $x_2$  і ребро  $y_3$  графа  $G$  на рис. інцидентні). **Петля** — це замкнене ребро, тобто ребро у якого кінці збігаються (ребро  $y_4$  на рис. є петлею). Вершина, яка неінцидентна жодному ребру називається **ізолюваною** (вершина  $x_4$  на рис. ізолювана).

## Основні терміни

Ми даємо основні терміни для неорієнтованих графів. Для орієнтованих графів термінологія буде викладена в наступних лекціях.

**Суміжні вершини** — це вершини, з'єднані ребром (вершини  $x_2$  і  $x_3$  графа  $G$  на рис. є суміжними), **суміжні ребра** — це ребра, які мають спільну вершину (ребра  $y_1, y_2, y_3$  і  $y_5$  графа  $G$  на рис. є суміжними).

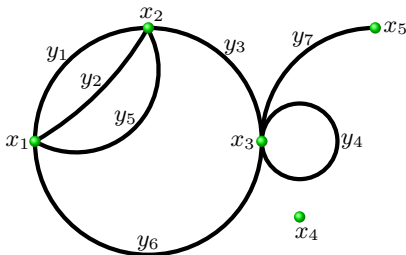


Вершина  $x_i$  і ребро  $y_j$  **інцидентні** одне одному, якщо точка  $x_i$  є кінцем кривої  $y_j$  (вершина  $x_2$  і ребро  $y_3$  графа  $G$  на рис. інцидентні). **Петля** — це замкнене ребро, тобто ребро у якого кінці збігаються (ребро  $y_4$  на рис. є петлею). Вершина, яка неінцидентна жодному ребру називається **ізолюваною** (вершина  $x_4$  на рис. ізолювана).

## Основні терміни

Ми даємо основні терміни для неорієнтованих графів. Для орієнтованих графів термінологія буде викладена в наступних лекціях.

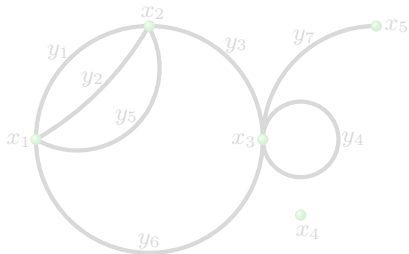
**Суміжні вершини** — це вершини, з'єднані ребром (вершини  $x_2$  і  $x_3$  графа  $G$  на рис. є суміжними), **суміжні ребра** — це ребра, які мають спільну вершину (ребра  $y_1, y_2, y_3$  і  $y_5$  графа  $G$  на рис. є суміжними).



Вершина  $x_i$  і ребро  $y_j$  **інцидентні** одне одному, якщо точка  $x_i$  є кінцем кривої  $y_j$  (вершина  $x_2$  і ребро  $y_3$  графа  $G$  на рис. інцидентні). **Петля** — це замкнене ребро, тобто ребро у якого кінці збігаються (ребро  $y_4$  на рис. є петлею). Вершина, яка неінцидентна жодному ребру називається **ізолюваною** (вершина  $x_4$  на рис. ізолювана).

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

*Паралельні* або *кратні* — це ребра, які інцидентні одній парі вершин (ребра  $y_1, y_2$  та  $y_5$  на рис. є кратними, оскільки інцидентні парі вершин  $x_1, x_2$ ).



*Маршрут* (який з'єднує вершини  $x_i$  і  $x_j$ ) — це скінченна послідовність ребер і інцидентних їм вершин, що складають неперервну криву з кінцями  $x_i$  і  $x_j$ . Кількість ребер у маршруті називається його *довжиною* (тут ми також включаємо внесок повторюваних ребер). Так, зокрема, на рис. послідовність ребер

$$y_1, y_5, y_2, y_3, y_4, y_7,$$

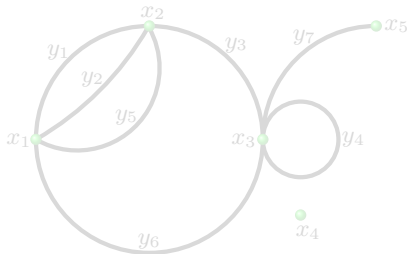
а у більш докладних позначеннях — перемішана послідовність вершин і ребер

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1, y_2, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є маршрутом довжини 6 з кінцями у вершинах  $x_1, x_5$ .

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Паралельні** або **кратні** — це ребра, які інцидентні одній парі вершин (ребра  $y_1$ ,  $y_2$  та  $y_5$  на рис. є кратними, оскільки інцидентні парі вершин  $x_1$ ,  $x_2$ ).



**Маршрут** (який з'єднує вершини  $x_i$  і  $x_j$ ) — це скінченна послідовність ребер і інцидентних їм вершин, що складають неперервну криву з кінцями  $x_i$  і  $x_j$ . Кількість ребер у маршруті називається його **довжиною** (тут ми також включаємо внесок повторюваних ребер). Так, зокрема, на рис. послідовність ребер

$$y_1, y_5, y_2, y_3, y_4, y_7,$$

а у більш докладних позначеннях — перемішана послідовність вершин і ребер

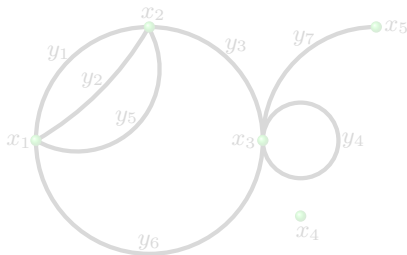
$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1, y_2, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є маршрутом довжини 6 з кінцями у вершинах  $x_1, x_5$ .



## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Паралельні** або **кратні** — це ребра, які інцидентні одній парі вершин (ребра  $y_1$ ,  $y_2$  та  $y_5$  на рис. є кратними, оскільки інцидентні парі вершин  $x_1$ ,  $x_2$ ).



**Маршрут** (який з'єднує вершини  $x_i$  і  $x_j$ ) — це скінченна послідовність ребер і інцидентних їм вершин, що складають неперервну криву з кінцями  $x_i$  і  $x_j$ . Кількість ребер у маршруті називається його **довжиною** (тут ми також включаємо внесок повторюваних ребер). Так, зокрема, на рис. послідовність ребер

$$y_1, y_5, y_2, y_3, y_4, y_7,$$

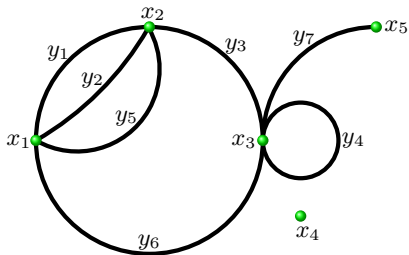
а у більш докладних позначеннях — перемішана послідовність вершин і ребер

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1, y_2, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є маршрутом довжини 6 з кінцями у вершинах  $x_1, x_5$ .

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Паралельні** або **кратні** — це ребра, які інцидентні одній парі вершин (ребра  $y_1, y_2$  та  $y_5$  на рис. є кратними, оскільки інцидентні парі вершин  $x_1, x_2$ ).



**Маршрут** (який з'єднує вершини  $x_i$  і  $x_j$ ) — це скінченна послідовність ребер і інцидентних їм вершин, що складають неперервну криву з кінцями  $x_i$  і  $x_j$ . Кількість ребер у маршруті називається його **довжиною** (тут ми також включаємо внесок повторюваних ребер). Так, зокрема, на рис. послідовність ребер

$$y_1, y_5, y_2, y_3, y_4, y_7,$$

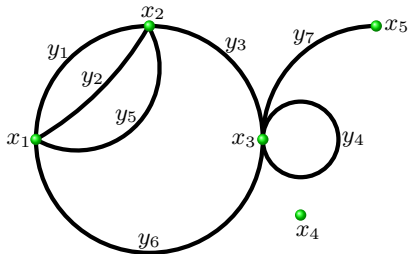
а у більш докладних позначеннях — перемішана послідовність вершин і ребер

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1, y_2, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є маршрутом довжини 6 з кінцями у вершинах  $x_1, x_5$ .

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Паралельні** або **кратні** — це ребра, які інцидентні одній парі вершин (ребра  $y_1$ ,  $y_2$  та  $y_5$  на рис. є кратними, оскільки інцидентні парі вершин  $x_1$ ,  $x_2$ ).



**Маршрут** (який з'єднує вершини  $x_i$  і  $x_j$ ) — це скінченна послідовність ребер і інцидентних їм вершин, що складають неперервну криву з кінцями  $x_i$  і  $x_j$ . Кількість ребер у маршруті називається його **довжиною** (тут ми також включаємо внесок повторюваних ребер). Так, зокрема, на рис. послідовність ребер

$$y_1, y_5, y_2, y_3, y_4, y_7,$$

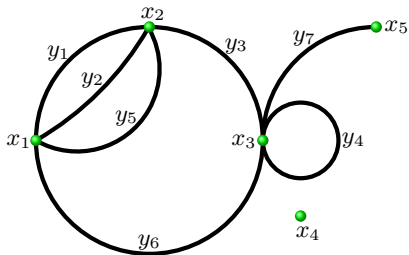
а у більш докладних позначеннях — перемішана послідовність вершин і ребер

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1, y_2, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є маршрутом довжини 6 з кінцями у вершинах  $x_1, x_5$ .

## Лекція 26: Неорієнтовані граfi та термінологія

**Паралельні** або **кратні** — це ребра, які інцидентні одній парі вершин (ребра  $y_1, y_2$  та  $y_5$  на рис. є кратними, оскільки інцидентні парі вершин  $x_1, x_2$ ).



**Маршрут** (який з'єднує вершини  $x_i$  і  $x_j$ ) — це скінченна послідовність ребер і інцидентних їм вершин, що складають неперервну криву з кінцями  $x_i$  і  $x_j$ . Кількість ребер у маршруті називається його **довжиною** (тут ми також включаємо внесок повторюваних ребер). Так, зокрема, на рис. послідовність ребер

$$y_1, y_5, y_2, y_3, y_4, y_7,$$

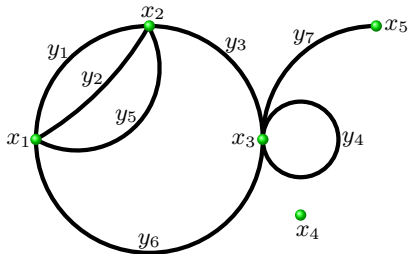
а у більш докладних позначеннях — перемішана послідовність вершин і ребер

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1, y_2, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є маршрутом довжини 6 з кінцями у вершинах  $x_1, x_5$ .

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Паралельні** або **кратні** — це ребра, які інцидентні одній парі вершин (ребра  $y_1, y_2$  та  $y_5$  на рис. є кратними, оскільки інцидентні парі вершин  $x_1, x_2$ ).



**Маршрут** (який з'єднує вершини  $x_i$  і  $x_j$ ) — це скінченна послідовність ребер і інцидентних їм вершин, що складають неперервну криву з кінцями  $x_i$  і  $x_j$ . Кількість ребер у маршруті називається його **довжиною** (тут ми також включаємо внесок повторюваних ребер). Так, зокрема, на рис. послідовність ребер

$y_1, y_5, y_2, y_3, y_4, y_7,$

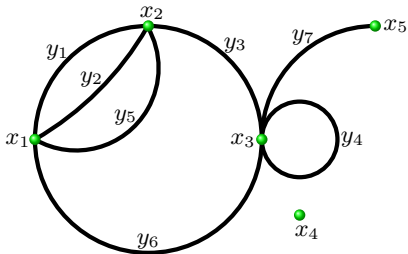
а у більш докладних позначеннях — перемішана послідовність вершин і ребер

$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1, y_2, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$

є маршрутом довжини 6 з кінцями у вершинах  $x_1, x_5$ .

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Паралельні** або **кратні** — це ребра, які інцидентні одній парі вершин (ребра  $y_1$ ,  $y_2$  та  $y_5$  на рис. є кратними, оскільки інцидентні парі вершин  $x_1$ ,  $x_2$ ).



**Маршрут** (який з'єднує вершини  $x_i$  і  $x_j$ ) — це скінченна послідовність ребер і інцидентних їм вершин, що складають неперервну криву з кінцями  $x_i$  і  $x_j$ . Кількість ребер у маршруті називається його **довжиною** (тут ми також включаємо внесок повторюваних ребер). Так, зокрема, на рис. послідовність ребер

$y_1, y_5, y_2, y_3, y_4, y_7,$

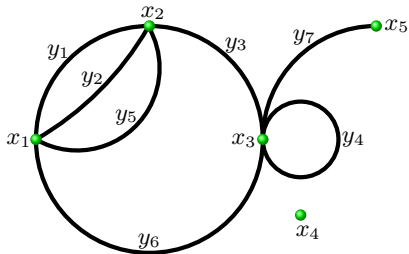
а у більш докладних позначеннях — перемішана послідовність вершин і ребер

$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1, y_2, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$

є маршрутом довжини 6 з кінцями у вершинах  $x_1, x_5$ .

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Паралельні** або **кратні** — це ребра, які інцидентні одній парі вершин (ребра  $y_1$ ,  $y_2$  та  $y_5$  на рис. є кратними, оскільки інцидентні парі вершин  $x_1$ ,  $x_2$ ).



**Маршрут** (який з'єднує вершини  $x_i$  і  $x_j$ ) — це скінченна послідовність ребер і інцидентних їм вершин, що складають неперервну криву з кінцями  $x_i$  і  $x_j$ . Кількість ребер у маршруті називається його **довжиною** (тут ми також включаємо внесок повторюваних ребер). Так, зокрема, на рис. послідовність ребер

$$y_1, y_5, y_2, y_3, y_4, y_7,$$

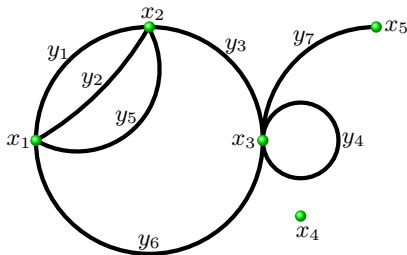
а у більш докладних позначеннях — перемішана послідовність вершин і ребер

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1, y_2, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є маршрутом довжини 6 з кінцями у вершинах  $x_1, x_5$ .

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Паралельні** або **кратні** — це ребра, які інцидентні одній парі вершин (ребра  $y_1$ ,  $y_2$  та  $y_5$  на рис. є кратними, оскільки інцидентні парі вершин  $x_1$ ,  $x_2$ ).



**Маршрут** (який з'єднує вершини  $x_i$  і  $x_j$ ) — це скінченна послідовність ребер і інцидентних їм вершин, що складають неперервну криву з кінцями  $x_i$  і  $x_j$ . Кількість ребер у маршруті називається його **довжиною** (тут ми також включаємо внесок повторюваних ребер). Так, зокрема, на рис. послідовність ребер

$$y_1, y_5, y_2, y_3, y_4, y_7,$$

а у більш докладних позначеннях — перемішана послідовність вершин і ребер

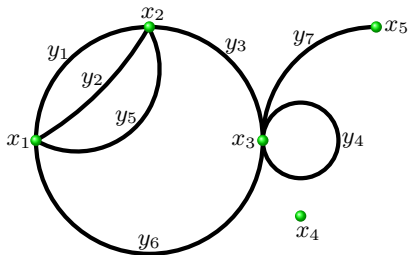
$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1, y_2, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є маршрутом довжини 6 з кінцями у вершинах  $x_1, x_5$ .



## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Паралельні** або **кратні** — це ребра, які інцидентні одній парі вершин (ребра  $y_1$ ,  $y_2$  та  $y_5$  на рис. є кратними, оскільки інцидентні парі вершин  $x_1$ ,  $x_2$ ).



**Маршрут** (який з'єднує вершини  $x_i$  і  $x_j$ ) — це скінченна послідовність ребер і інцидентних їм вершин, що складають неперервну криву з кінцями  $x_i$  і  $x_j$ . Кількість ребер у маршруті називається його **довжиною** (тут ми також включаємо внесок повторюваних ребер). Так, зокрема, на рис. послідовність ребер

$$y_1, y_5, y_2, y_3, y_4, y_7,$$

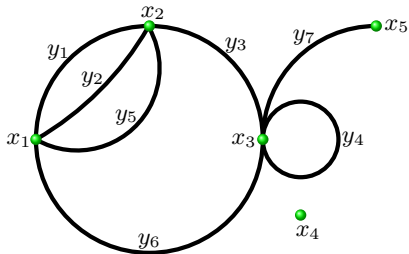
а у більш докладних позначеннях — перемішана послідовність вершин і ребер

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1, y_2, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є маршрутом довжини 6 з кінцями у вершинах  $x_1, x_5$ .

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Паралельні** або **кратні** — це ребра, які інцидентні одній парі вершин (ребра  $y_1$ ,  $y_2$  та  $y_5$  на рис. є кратними, оскільки інцидентні парі вершин  $x_1$ ,  $x_2$ ).



**Маршрут** (який з'єднує вершини  $x_i$  і  $x_j$ ) — це скінченна послідовність ребер і інцидентних їм вершин, що складають неперервну криву з кінцями  $x_i$  і  $x_j$ . Кількість ребер у маршруті називається його **довжиною** (тут ми також включаємо внесок повторюваних ребер). Так, зокрема, на рис. послідовність ребер

$$y_1, y_5, y_2, y_3, y_4, y_7,$$

а у більш докладних позначеннях — перемішана послідовність вершин і ребер

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1, y_2, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

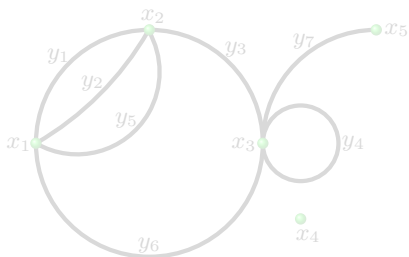
є маршрутом довжини 6 з кінцями у вершинах  $x_1, x_5$ .

## Лекція 26: Неорієнтовані граfi та термінологія

Маршрут називається **замкненим**, якщо його кінці збігаються. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1$$

є замкненим.



Маршрут називається **ланцюгом**, якщо всі його ребра різні, і **простим ланцюгом**, якщо всі його вершини, крім, можливо, кінців ланцюга, різні. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є ланцюгом, а маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_7, x_5$$

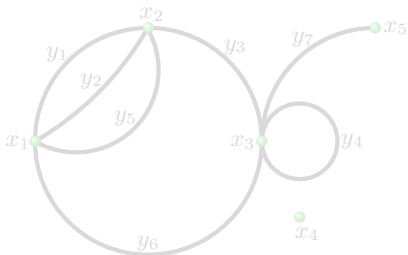
є простим ланцюгом.

## Лекція 26: Неорієнтовані граfi та термінологія

Маршрут називається **замкненим**, якщо його кінці збігаються. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1$$

є замкненим.



Маршрут називається **ланцюгом**, якщо всі його ребра різні, і **простим ланцюгом**, якщо всі його вершини, крім, можливо, кінців ланцюга, різні. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є ланцюгом, а маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_7, x_5$$

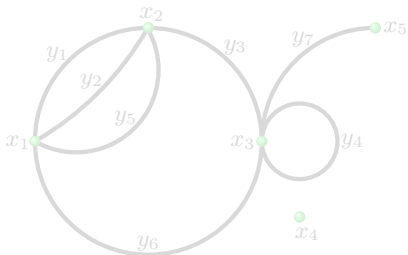
є простим ланцюгом.

## Лекція 26: Неорієнтовані граfi та термінологія

Маршрут називається **замкненим**, якщо його кінці збігаються. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1$$

є замкненим.



Маршрут називається **ланцюгом**, якщо всі його ребра різні, і **простим ланцюгом**, якщо всі його вершини, крім, можливо, кінців ланцюга, різні. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є ланцюгом, а маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_7, x_5$$

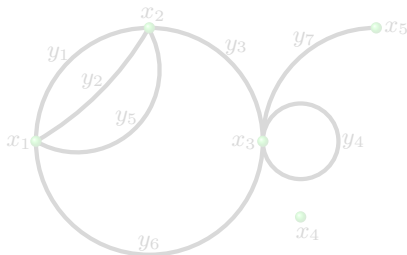
є простим ланцюгом.

## Лекція 26: Неорієнтовані граfi та термінологія

Маршрут називається **замкненим**, якщо його кінці збігаються. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1$$

є замкненим.



Маршрут називається **ланцюгом**, якщо всі його ребра різні, і **простим ланцюгом**, якщо всі його вершини, крім, можливо, кінців ланцюга, різні. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є ланцюгом, а маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_7, x_5$$

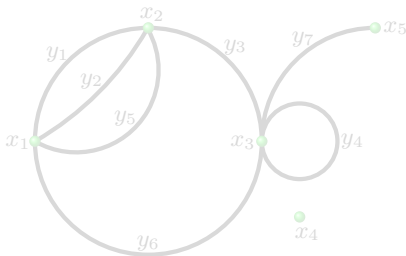
є простим ланцюгом.

## Лекція 26: Неорієнтовані граfi та термінологія

Маршрут називається **замкненим**, якщо його кінці збігаються. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1$$

є замкненим.



Маршрут називається **ланцюгом**, якщо всі його ребра різні, і **простим ланцюгом**, якщо всі його вершини, крім, можливо, кінців ланцюга, різні. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є ланцюгом, а маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_7, x_5$$

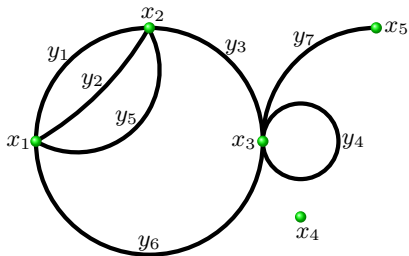
є простим ланцюгом.

## Лекція 26: Неорієнтовані граfi та термінологія

Маршрут називається **замкненим**, якщо його кінці збігаються. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1$$

є замкненим.



Маршрут називається **ланцюгом**, якщо всі його ребра різні, і **простим ланцюгом**, якщо всі його вершини, крім, можливо, кінців ланцюга, різні. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є ланцюгом, а маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_7, x_5$$

є простим ланцюгом.

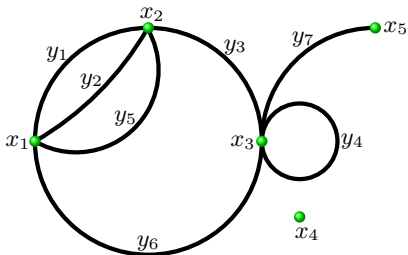


## Лекція 26: Неорієнтовані граfi та термінологія

Маршрут називається **замкненим**, якщо його кінці збігаються. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1$$

є замкненим.



Маршрут називається **ланцюгом**, якщо всі його ребра різні, і **простим ланцюгом**, якщо всі його вершини, крім, можливо, кінців ланцюга, різні. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є ланцюгом, а маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_7, x_5$$

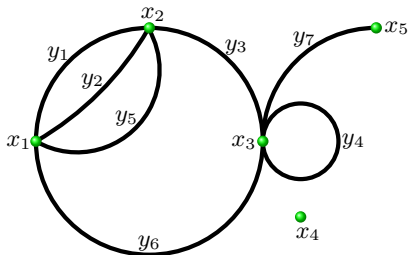
є простим ланцюгом.

## Лекція 26: Неорієнтовані граfi та термінологія

Маршрут називається **замкненим**, якщо його кінці збігаються. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1$$

є замкненим.



Маршрут називається **ланцюгом**, якщо всі його ребра різні, і **простим ланцюгом**, якщо всі його вершини, крім, можливо, кінців ланцюга, різні. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є ланцюгом, а маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_7, x_5$$

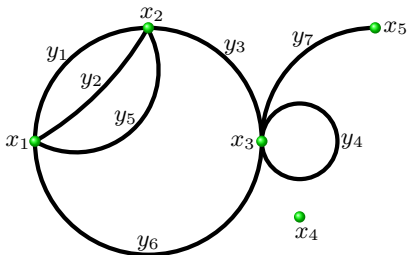
є простим ланцюгом.

## Лекція 26: Неорієнтовані граfi та термінологія

Маршрут називається **замкненим**, якщо його кінці збігаються. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1$$

є замкненим.



Маршрут називається **ланцюгом**, якщо всі його ребра різні, і **простим ланцюгом**, якщо всі його вершини, крім, можливо, кінців ланцюга, різні. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є ланцюгом, а маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_7, x_5$$

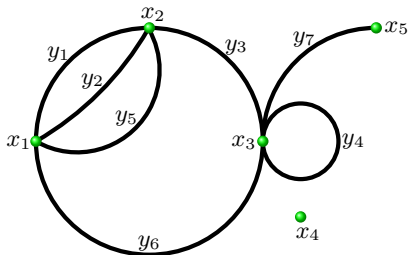
є простим ланцюгом.

## Лекція 26: Неорієнтовані граfi та термінологія

Маршрут називається **замкненим**, якщо його кінці збігаються. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1$$

є замкненим.



Маршрут називається **ланцюгом**, якщо всі його ребра різні, і **простим ланцюгом**, якщо всі його вершини, крім, можливо, кінців ланцюга, різні. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є ланцюгом, а маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_7, x_5$$

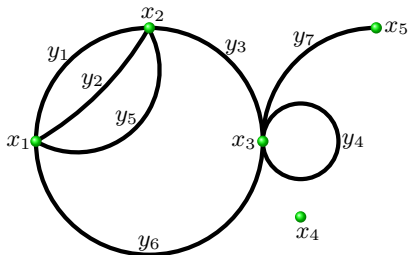
є простим ланцюгом.

## Лекція 26: Неорієнтовані граfi та термінологія

Маршрут називається **замкненим**, якщо його кінці збігаються. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1$$

є замкненим.



Маршрут називається **ланцюгом**, якщо всі його ребра різні, і **простим ланцюгом**, якщо всі його вершини, крім, можливо, кінців ланцюга, різні. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є ланцюгом, а маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_7, x_5$$

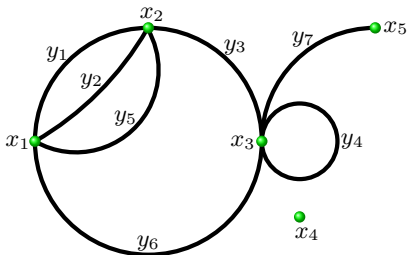
є простим ланцюгом.

## Лекція 26: Неорієнтовані граfi та термінологія

Маршрут називається **замкненим**, якщо його кінці збігаються. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1$$

є замкненим.



Маршрут називається **ланцюгом**, якщо всі його ребра різні, і **простим ланцюгом**, якщо всі його вершини, крім, можливо, кінців ланцюга, різні. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є ланцюгом, а маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_7, x_5$$

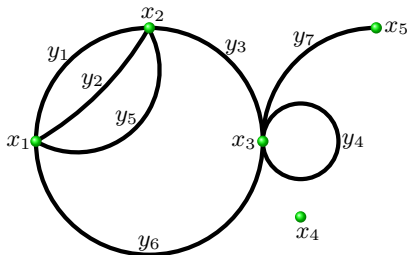
є простим ланцюгом.

## Лекція 26: Неорієнтовані граfi та термінологія

Маршрут називається **замкненим**, якщо його кінці збігаються. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1$$

є замкненим.



Маршрут називається **ланцюгом**, якщо всі його ребра різні, і **простим ланцюгом**, якщо всі його вершини, крім, можливо, кінців ланцюга, різні. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є ланцюгом, а маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_7, x_5$$

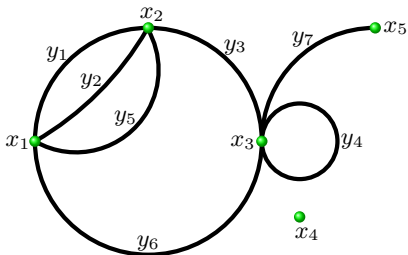
є простим ланцюгом.

## Лекція 26: Неорієнтовані граfi та термінологія

Маршрут називається **замкненим**, якщо його кінці збігаються. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_5, x_1$$

є замкненим.



Маршрут називається **ланцюгом**, якщо всі його ребра різні, і **простим ланцюгом**, якщо всі його вершини, крім, можливо, кінців ланцюга, різні. Так, зокрема, на рис. маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_7, x_5$$

є ланцюгом, а маршрут

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_7, x_5$$

є простим ланцюгом.



## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

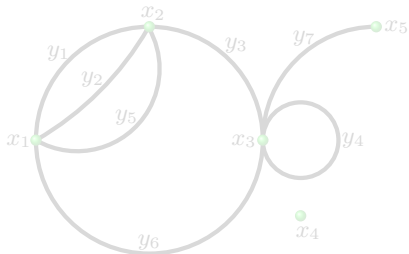
*Циклом* називається замкнений ланцюг, а *простий цикл* — це простий замкнений ланцюг. На рис. ланцюг

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_6, x_1$$

є циклом, а простий ланцюг

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_6, x_1$$

є простим циклом.



## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

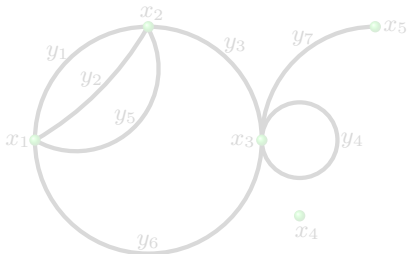
**Циклом** називається замкнений ланцюг, а *простий цикл* — це простий замкнений ланцюг. На рис. ланцюг

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_6, x_1$$

є циклом, а простий ланцюг

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_6, x_1$$

є простим циклом.



## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

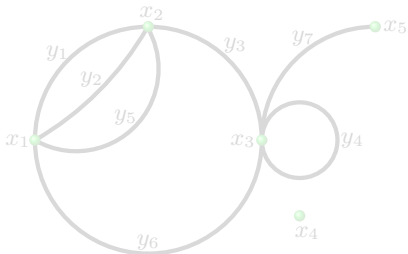
**Циклом** називається замкнений ланцюг, а **простий цикл** — це простий замкнений ланцюг. На рис. ланцюг

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_6, x_1$$

є циклом, а простий ланцюг

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_6, x_1$$

є простим циклом.



## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

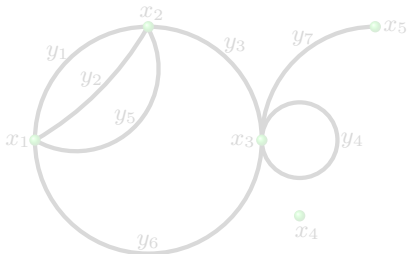
**Циклом** називається замкнений ланцюг, а **простий цикл** — це простий замкнений ланцюг. На рис. ланцюг

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_6, x_1$$

є циклом, а простий ланцюг

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_6, x_1$$

є простим циклом.



## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

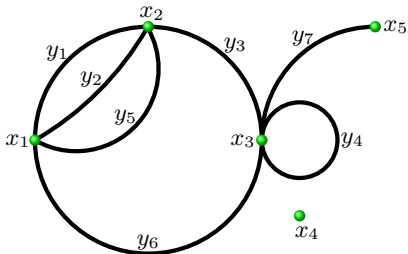
**Циклом** називається замкнений ланцюг, а **простий цикл** — це простий замкнений ланцюг. На рис. ланцюг

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_6, x_1$$

є циклом, а простий ланцюг

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_6, x_1$$

є простим циклом.



## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

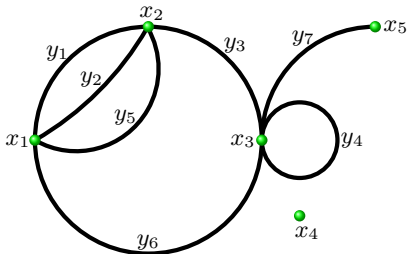
**Циклом** називається замкнений ланцюг, а **простий цикл** — це простий замкнений ланцюг. На рис. ланцюг

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_6, x_1$$

є циклом, а простий ланцюг

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_6, x_1$$

є простим циклом.



## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

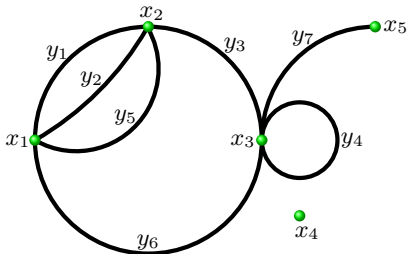
**Циклом** називається замкнений ланцюг, а **простий цикл** — це простий замкнений ланцюг. На рис. ланцюг

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_6, x_1$$

є циклом, а простий ланцюг

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_6, x_1$$

є простим циклом.



## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

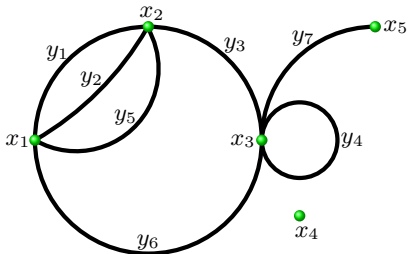
**Циклом** називається замкнений ланцюг, а **простий цикл** — це простий замкнений ланцюг. На рис. ланцюг

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_6, x_1$$

є циклом, а простий ланцюг

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_6, x_1$$

є простим циклом.





## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

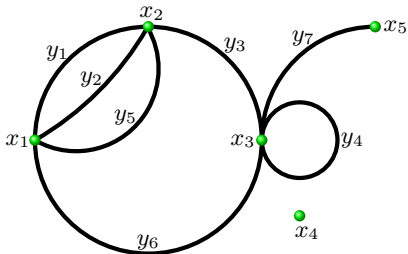
**Циклом** називається замкнений ланцюг, а **простий цикл** — це простий замкнений ланцюг. На рис. ланцюг

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_4, x_3, y_6, x_1$$

є циклом, а простий ланцюг

$$x_1, y_1, x_2, y_3, x_3, y_6, x_1$$

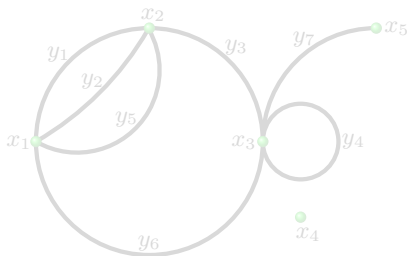
є простим циклом.



## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф називається **зв'язним**, якщо довільні дві його вершини можна поєднати ланцюгом.

**Підграф** — це довільна частина графа, що є графом. Так, зокрема, на рис. вершина  $\{x_4\}$  та доповнення до неї в графі  $G$  є зв'язними підграфами.



**Компонентою (компонентою зв'язності)** називається максимальний зв'язний підграф у графі (наприклад, на рис. вершина  $\{x_4\}$  і доповнення до неї є компонентами графа  $G$ , тобто граф  $G$  має дві компоненти).

**Степінь**  $\deg x_i = \delta(x_i)$  **вершини**  $x_i$  — це кількість інцидентних їй ребер, причому петля враховується як два ребра. Для графа на рис. маємо

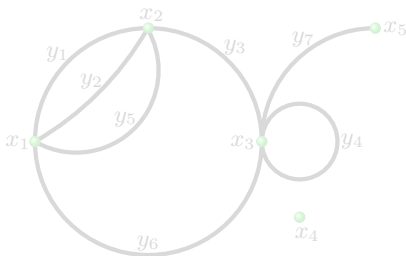
$$\delta(x_1) = 4, \quad \delta(x_5) = 1, \quad \delta(x_4) = 0, \quad \delta(x_3) = 5.$$

Граф називається  **$n$ -зв'язним**, якщо між довільними двома його вершинами існує  $n$  ланцюгів, які попарно не мають спільних кінцевих вершин.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф називається **зв'язним**, якщо довільні дві його вершини можна поєднати ланцюгом.

**Підграф** — це довільна частина графа, що є графом. Так, зокрема, на рис. вершина  $\{x_4\}$  та доповнення до неї в графі  $G$  є зв'язними підграфами.



**Компонентою (компонентою зв'язності)** називається максимальний зв'язний підграф у графі (наприклад, на рис. вершина  $\{x_4\}$  і доповнення до неї є компонентами графа  $G$ , тобто граф  $G$  має дві компоненти).

**Степінь**  $\deg x_i = \delta(x_i)$  **вершини**  $x_i$  — це кількість інцидентних їй ребер, причому петля враховується як два ребра. Для графа на рис. маємо

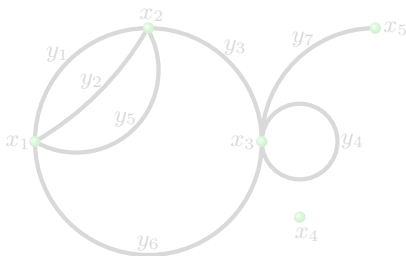
$$\delta(x_1) = 4, \quad \delta(x_5) = 1, \quad \delta(x_4) = 0, \quad \delta(x_3) = 5.$$

Граф називається  **$n$ -зв'язним**, якщо між довільними двома його вершинами існує  $n$  ланцюгів, які попарно не мають спільних кінцевих вершин.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф називається **зв'язним**, якщо довільні дві його вершини можна поєднати ланцюгом.

**Підграф** — це довільна частина графа, що є графом. Так, зокрема, на рис. вершина  $\{x_4\}$  та доповнення до неї в графі  $G$  є зв'язними підграфами.



**Компонентою (компонентою зв'язності)** називається максимальний зв'язний підграф у графі (наприклад, на рис. вершина  $\{x_4\}$  і доповнення до неї є компонентами графа  $G$ , тобто граф  $G$  має дві компоненти).

**Степінь**  $\deg x_i = \delta(x_i)$  **вершини**  $x_i$  — це кількість інцидентних їй ребер, причому петля враховується як два ребра. Для графа на рис. маємо

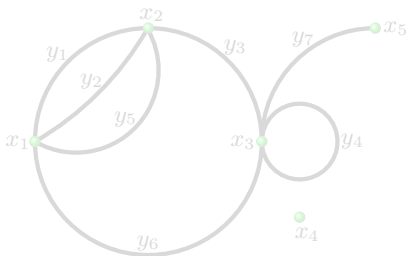
$$\delta(x_1) = 4, \quad \delta(x_5) = 1, \quad \delta(x_4) = 0, \quad \delta(x_3) = 5.$$

Граф називається  **$n$ -зв'язним**, якщо між довільними двома його вершинами існує  $n$  ланцюгів, які попарно не мають спільних кінцевих вершин.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф називається **зв'язним**, якщо довільні дві його вершини можна поєднати ланцюгом.

**Підграф** — це довільна частина графа, що є графом. Так, зокрема, на рис. вершина  $\{x_4\}$  та доповнення до неї в графі  $G$  є зв'язними підграфами.



**Компонентою** (компонентою зв'язності) називається максимальний зв'язний підграф у графі (наприклад, на рис. вершина  $\{x_4\}$  і доповнення до неї є компонентами графа  $G$ , тобто граф  $G$  має дві компоненти).

**Степінь**  $\deg x_i = \delta(x_i)$  **вершини**  $x_i$  — це кількість інцидентних їй ребер, причому петля враховується як два ребра. Для графа на рис. маємо

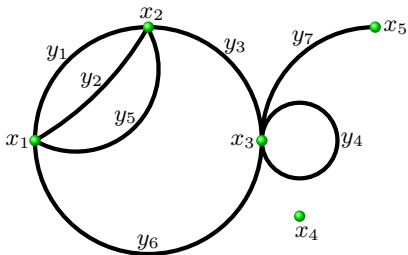
$$\delta(x_1) = 4, \quad \delta(x_5) = 1, \quad \delta(x_4) = 0, \quad \delta(x_3) = 5.$$

Граф називається  **$n$ -зв'язним**, якщо між довільними двома його вершинами існує  $n$  ланцюгів, які попарно не мають спільних кінцевих вершин.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф називається **зв'язним**, якщо довільні дві його вершини можна поєднати ланцюгом.

**Підграф** — це довільна частина графа, що є графом. Так, зокрема, на рис. вершина  $\{x_4\}$  та доповнення до неї в графі  $G$  є зв'язними підграфами.



**Компонентою (компонентою зв'язності)** називається максимальний зв'язний підграф у графі (наприклад, на рис. вершина  $\{x_4\}$  і доповнення до неї є компонентами графа  $G$ , тобто граф  $G$  має дві компоненти).

**Степінь**  $\deg x_i = \delta(x_i)$  **вершини**  $x_i$  — це кількість інцидентних їй ребер, причому петля враховується як два ребра. Для графа на рис. маємо

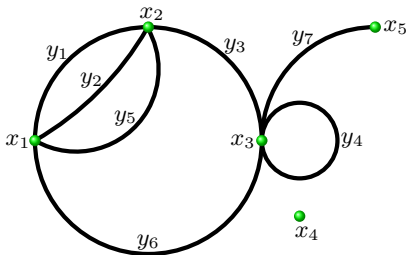
$$\delta(x_1) = 4, \quad \delta(x_5) = 1, \quad \delta(x_4) = 0, \quad \delta(x_3) = 5.$$

Граф називається  **$n$ -зв'язним**, якщо між довільними двома його вершинами існує  $n$  ланцюгів, які попарно не мають спільних кінцевих вершин.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф називається **зв'язним**, якщо довільні дві його вершини можна поєднати ланцюгом.

**Підграф** — це довільна частина графа, що є графом. Так, зокрема, на рис. вершина  $\{x_4\}$  та доповнення до неї в графі  $G$  є зв'язними підграфами.



**Компонентою (компонентою зв'язності)** називається максимальний зв'язний підграф у графі (наприклад, на рис. вершина  $\{x_4\}$  і доповнення до неї є компонентами графа  $G$ , тобто граф  $G$  має дві компоненти).

**Степінь**  $\deg x_i = \delta(x_i)$  **вершини**  $x_i$  — це кількість інцидентних їй ребер, причому петля враховується як два ребра. Для графа на рис. маємо

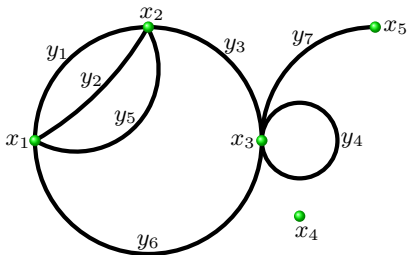
$$\delta(x_1) = 4, \quad \delta(x_5) = 1, \quad \delta(x_4) = 0, \quad \delta(x_3) = 5.$$

Граф називається  **$n$ -зв'язним**, якщо між довільними двома його вершинами існує  $n$  ланцюгів, які попарно не мають спільних кінцевих вершин.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф називається **зв'язним**, якщо довільні дві його вершини можна поєднати ланцюгом.

**Підграф** — це довільна частина графа, що є графом. Так, зокрема, на рис. вершина  $\{x_4\}$  та доповнення до неї в графі  $G$  є зв'язними підграфами.



**Компонентою (компонентою зв'язності)** називається максимальний зв'язний підграф у графі (наприклад, на рис. вершина  $\{x_4\}$  і доповнення до неї є компонентами графа  $G$ , тобто граф  $G$  має дві компоненти).

**Степінь**  $\deg x_i = \delta(x_i)$  **вершини**  $x_i$  — це кількість інцидентних їй ребер, причому петля враховується як два ребра. Для графа на рис. маємо

$$\delta(x_1) = 4, \quad \delta(x_5) = 1, \quad \delta(x_4) = 0, \quad \delta(x_3) = 5.$$

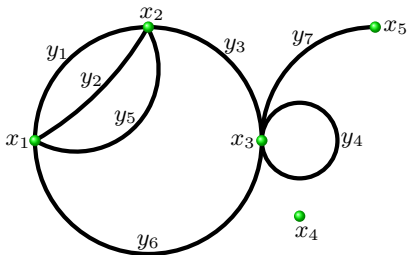
Граф називається  **$n$ -зв'язним**, якщо між довільними двома його вершинами існує  $n$  ланцюгів, які попарно не мають спільних кінцевих вершин.



## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф називається **зв'язним**, якщо довільні дві його вершини можна поєднати ланцюгом.

**Підграф** — це довільна частина графа, що є графом. Так, зокрема, на рис. вершина  $\{x_4\}$  та доповнення до неї в графі  $G$  є зв'язними підграфами.



**Компонентою (компонентою зв'язності)** називається максимальний зв'язний підграф у графі (наприклад, на рис. вершина  $\{x_4\}$  і доповнення до неї є компонентами графа  $G$ , тобто граф  $G$  має дві компоненти).

**Степінь**  $\deg x_i = \delta(x_i)$  **вершини**  $x_i$  — це кількість інцидентних їй ребер, причому петля враховується як два ребра. Для графа на рис. маємо

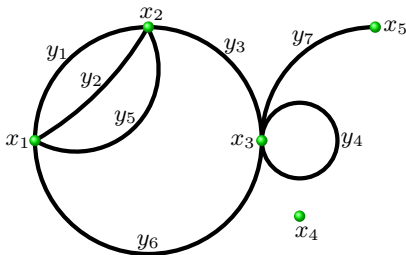
$$\delta(x_1) = 4, \quad \delta(x_5) = 1, \quad \delta(x_4) = 0, \quad \delta(x_3) = 5.$$

Граф називається  **$n$ -зв'язним**, якщо між довільними двома його вершинами існує  $n$  ланцюгів, які попарно не мають спільних кінцевих вершин.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф називається **зв'язним**, якщо довільні дві його вершини можна поєднати ланцюгом.

**Підграф** — це довільна частина графа, що є графом. Так, зокрема, на рис. вершина  $\{x_4\}$  та доповнення до неї в графі  $G$  є зв'язними підграфами.



**Компонентою (компонентою зв'язності)** називається максимальний зв'язний підграф у графі (наприклад, на рис. вершина  $\{x_4\}$  і доповнення до неї є компонентами графа  $G$ , тобто граф  $G$  має дві компоненти).

**Степінь**  $\deg x_i = \delta(x_i)$  **вершини**  $x_i$  — це кількість інцидентних їй ребер, причому петля враховується як два ребра. Для графа на рис. маємо

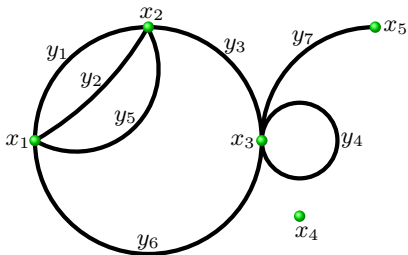
$$\delta(x_1) = 4, \quad \delta(x_5) = 1, \quad \delta(x_4) = 0, \quad \delta(x_3) = 5.$$

Граф називається  **$n$ -зв'язним**, якщо між довільними двома його вершинами існує  $n$  ланцюгів, які попарно не мають спільних кінцевих вершин.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф називається **зв'язним**, якщо довільні дві його вершини можна поєднати ланцюгом.

**Підграф** — це довільна частина графа, що є графом. Так, зокрема, на рис. вершина  $\{x_4\}$  та доповнення до неї в графі  $G$  є зв'язними підграфами.



**Компонентою (компонентою зв'язності)** називається максимальний зв'язний підграф у графі (наприклад, на рис. вершина  $\{x_4\}$  і доповнення до неї є компонентами графа  $G$ , тобто граф  $G$  має дві компоненти).

**Степінь**  $\deg x_i = \delta(x_i)$  **вершини**  $x_i$  — це кількість інцидентних їй ребер, причому петля враховується як два ребра. Для графа на рис. маємо

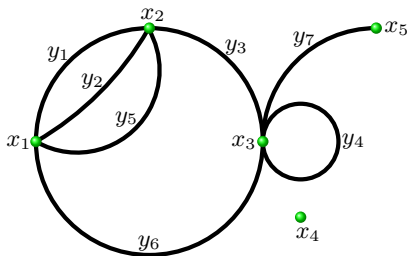
$$\delta(x_1) = 4, \quad \delta(x_5) = 1, \quad \delta(x_4) = 0, \quad \delta(x_3) = 5.$$

Граф називається  **$n$ -зв'язним**, якщо між довільними двома його вершинами існує  $n$  ланцюгів, які попарно не мають спільних кінцевих вершин.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф називається **зв'язним**, якщо довільні дві його вершини можна поєднати ланцюгом.

**Підграф** — це довільна частина графа, що є графом. Так, зокрема, на рис. вершина  $\{x_4\}$  та доповнення до неї в графі  $G$  є зв'язними підграфами.



**Компонентою** (компонентою зв'язності) називається максимальний зв'язний підграф у графі (наприклад, на рис. вершина  $\{x_4\}$  і доповнення до неї є компонентами графа  $G$ , тобто граф  $G$  має дві компоненти).

**Степінь**  $\deg x_i = \delta(x_i)$  **вершини**  $x_i$  — це кількість інцидентних їй ребер, причому петля враховується як два ребра. Для графа на рис. маємо

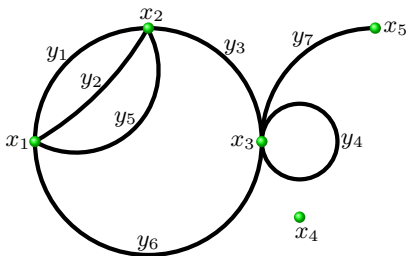
$$\delta(x_1) = 4, \quad \delta(x_5) = 1, \quad \delta(x_4) = 0, \quad \delta(x_3) = 5.$$

Граф називається  **$n$ -зв'язним**, якщо між довільними двома його вершинами існує  $n$  ланцюгів, які попарно не мають спільних кінцевих вершин.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф називається **зв'язним**, якщо довільні дві його вершини можна поєднати ланцюгом.

**Підграф** — це довільна частина графа, що є графом. Так, зокрема, на рис. вершина  $\{x_4\}$  та доповнення до неї в графі  $G$  є зв'язними підграфами.



**Компонентою (компонентою зв'язності)** називається максимальний зв'язний підграф у графі (наприклад, на рис. вершина  $\{x_4\}$  і доповнення до неї є компонентами графа  $G$ , тобто граф  $G$  має дві компоненти).

**Степінь**  $\deg x_i = \delta(x_i)$  **вершини**  $x_i$  — це кількість інцидентних їй ребер, причому петля враховується як два ребра. Для графа на рис. маємо

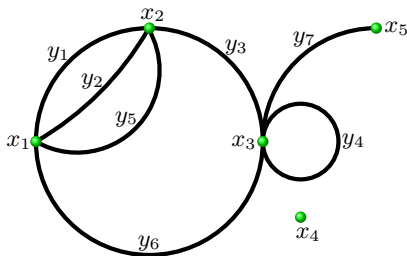
$$\delta(x_1) = 4, \quad \delta(x_5) = 1, \quad \delta(x_4) = 0, \quad \delta(x_3) = 5.$$

Граф називається  **$n$ -зв'язним**, якщо між довільними двома його вершинами існує  $n$  ланцюгів, які попарно не мають спільних кінцевих вершин.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф називається **зв'язним**, якщо довільні дві його вершини можна поєднати ланцюгом.

**Підграф** — це довільна частина графа, що є графом. Так, зокрема, на рис. вершина  $\{x_4\}$  та доповнення до неї в графі  $G$  є зв'язними підграфами.



**Компонентою (компонентою зв'язності)** називається максимальний зв'язний підграф у графі (наприклад, на рис. вершина  $\{x_4\}$  і доповнення до неї є компонентами графа  $G$ , тобто граф  $G$  має дві компоненти).

**Степінь**  $\deg x_i = \delta(x_i)$  **вершини**  $x_i$  — це кількість інцидентних їй ребер, причому петля враховується як два ребра. Для графа на рис. маємо

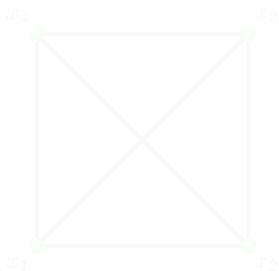
$$\delta(x_1) = 4, \quad \delta(x_5) = 1, \quad \delta(x_4) = 0, \quad \delta(x_3) = 5.$$

Граф називається  **$n$ -зв'язним**, якщо між довільними двома його вершинами існує  $n$  ланцюгів, які попарно не мають спільних кінцевих вершин.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф  $G = (X, Y)$  називається:

- *порожнім*, якщо множина його ребер порожня;
- *простим*, якщо він не містить петель і кратних (паралельних) ребер;
- *повним*, якщо він простий і кожна пара його вершин суміжна (див. рис.);

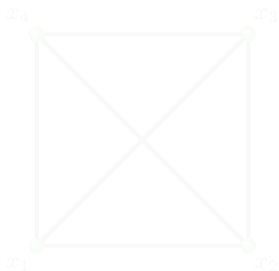


- *регулярним* або *однорідним* (степеня  $r$ ), якщо степені всіх його вершин рівні (дорівнюють  $r$ );
- *деревом*, якщо він зв'язний та не містить циклів;
- *мультиграфом*, якщо він містить паралельні ребра;
- *псевдографом*, якщо він містить петлі та паралельні ребра.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф  $G = (X, Y)$  називається:

- *порожнім*, якщо множина його ребер порожня;
- *простим*, якщо він не містить петель і кратних (паралельних) ребер;
- *повним*, якщо він простий і кожна пара його вершин суміжна (див. рис.);



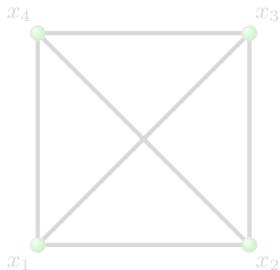
- *регулярним* або *однорідним* (степеня  $r$ ), якщо степені всіх його вершин рівні (дорівнюють  $r$ );
- *деревом*, якщо він зв'язний та не містить циклів;
- *мультиграфом*, якщо він містить паралельні ребра;
- *псевдографом*, якщо він містить петлі та паралельні ребра.



## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф  $G = (X, Y)$  називається:

- **порожнім**, якщо множина його ребер порожня;
- **простим**, якщо він не містить петель і кратних (паралельних) ребер;
- **повним**, якщо він простий і кожна пара його вершин суміжна (див. рис.);

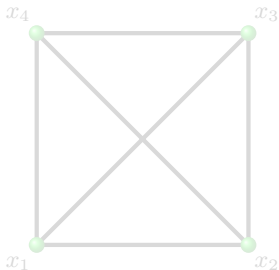


- **регулярним** або **однорідним** (степеня  $r$ ), якщо степені всіх його вершин рівні (дорівнюють  $r$ );
- **деревом**, якщо він зв'язний та не містить циклів;
- **мультиграфом**, якщо він містить паралельні ребра;
- **псевдографом**, якщо він містить петлі та паралельні ребра.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф  $G = (X, Y)$  називається:

- **порожнім**, якщо множина його ребер порожня;
- **простим**, якщо він не містить петель і кратних (паралельних) ребер;
- **повним**, якщо він простий і кожна пара його вершин суміжна (див. рис.);

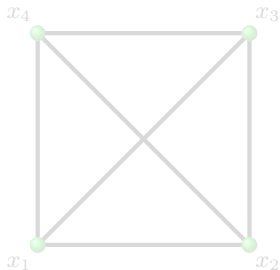


- **регулярним** або **однорідним** (степеня  $r$ ), якщо степені всіх його вершин рівні (дорівнюють  $r$ );
- **деревом**, якщо він зв'язний та не містить циклів;
- **мультиграфом**, якщо він містить паралельні ребра;
- **псевдографом**, якщо він містить петлі та паралельні ребра.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф  $G = (X, Y)$  називається:

- **порожнім**, якщо множина його ребер порожня;
- **простим**, якщо він не містить петель і кратних (паралельних) ребер;
- **повним**, якщо він простий і кожна пара його вершин суміжна (див. рис.);

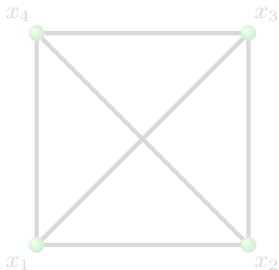


- **регулярним** або **однорідним** (степеня  $r$ ), якщо степені всіх його вершин рівні (дорівнюють  $r$ );
- **деревом**, якщо він зв'язний та не містить циклів;
- **мультиграфом**, якщо він містить паралельні ребра;
- **псевдографом**, якщо він містить петлі та паралельні ребра.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф  $G = (X, Y)$  називається:

- **порожнім**, якщо множина його ребер порожня;
- **простим**, якщо він не містить петель і кратних (паралельних) ребер;
- **повним**, якщо він простий і кожна пара його вершин суміжна (див. рис.);

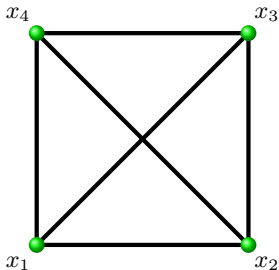


- **регулярним** або **однорідним** (степеня  $r$ ), якщо степені всіх його вершин рівні (дорівнюють  $r$ );
- **деревом**, якщо він зв'язний та не містить циклів;
- **мультиграфом**, якщо він містить паралельні ребра;
- **псевдографом**, якщо він містить петлі та паралельні ребра.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф  $G = (X, Y)$  називається:

- **порожнім**, якщо множина його ребер порожня;
- **простим**, якщо він не містить петель і кратних (паралельних) ребер;
- **повним**, якщо він простий і кожна пара його вершин суміжна (див. рис.);

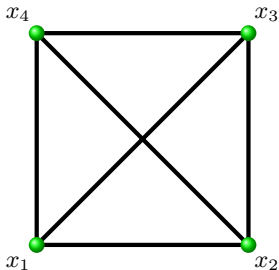


- **регулярним** або **однорідним (степеня  $r$ )**, якщо степені всіх його вершин рівні (дорівнюють  $r$ );
- **деревом**, якщо він зв'язний та не містить циклів;
- **мультиграфом**, якщо він містить паралельні ребра;
- **псевдографом**, якщо він містить петлі та паралельні ребра.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф  $G = (X, Y)$  називається:

- **порожнім**, якщо множина його ребер порожня;
- **простим**, якщо він не містить петель і кратних (паралельних) ребер;
- **повним**, якщо він простий і кожна пара його вершин суміжна (див. рис.);

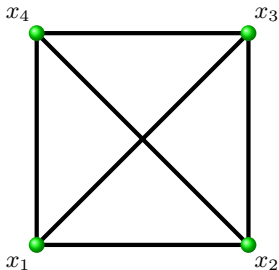


- **регулярним** або **однорідним** (степеня  $r$ ), якщо степені всіх його вершин рівні (дорівнюють  $r$ );
- **деревом**, якщо він зв'язний та не містить циклів;
- **мультиграфом**, якщо він містить паралельні ребра;
- **псевдографом**, якщо він містить петлі та паралельні ребра.

## Лекція 26: Неорієнтовані граfi та термінологія

Граф  $G = (X, Y)$  називається:

- **порожнім**, якщо множина його ребер порожня;
- **простим**, якщо він не містить петель і кратних (паралельних) ребер;
- **повним**, якщо він простий і кожна пара його вершин суміжна (див. рис.);

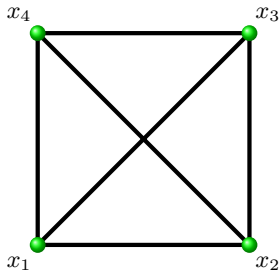


- **регулярним** або **однорідним** (степеня  $r$ ), якщо степені всіх його вершин рівні (дорівнюють  $r$ );
- **деревом**, якщо він зв'язний та не містить циклів;
- **мультиграфом**, якщо він містить паралельні ребра;
- **псевдографом**, якщо він містить петлі та паралельні ребра.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф  $G = (X, Y)$  називається:

- **порожнім**, якщо множина його ребер порожня;
- **простим**, якщо він не містить петель і кратних (паралельних) ребер;
- **повним**, якщо він простий і кожна пара його вершин суміжна (див. рис.);



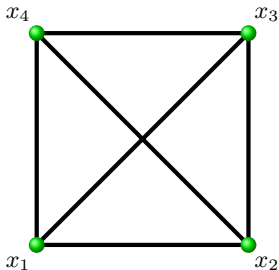
- **регулярним** або **однорідним** (степеня  $r$ ), якщо степені всіх його вершин рівні (дорівнюють  $r$ );
- **деревом**, якщо він зв'язний та не містить циклів;
- **мультиграфом**, якщо він містить паралельні ребра;
- **псевдографом**, якщо він містить петлі та паралельні ребра.



## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф  $G = (X, Y)$  називається:

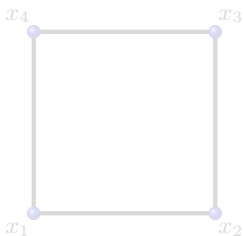
- **порожнім**, якщо множина його ребер порожня;
- **простим**, якщо він не містить петель і кратних (паралельних) ребер;
- **повним**, якщо він простий і кожна пара його вершин суміжна (див. рис.);



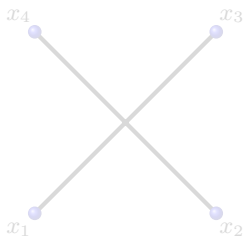
- **регулярним** або **однорідним** (степеня  $r$ ), якщо степені всіх його вершин рівні (дорівнюють  $r$ );
- **деревом**, якщо він зв'язний та не містить циклів;
- **мультиграфом**, якщо він містить паралельні ребра;
- **псевдографом**, якщо він містить петлі та паралельні ребра.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф  $G' = (X, Y')$  називається **доповненням** простого графа  $G = (X, Y)$  з тією ж множиною вершин  $X$ , якщо  $Y \cap Y' = \emptyset$  і граф  $G_0 = (X, Y \cup Y')$  є повним (див. рис.).



$G = (X, Y)$



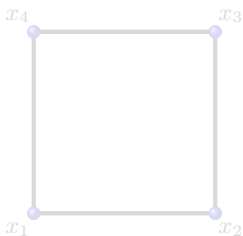
$G' = (X, Y')$

Іншими словами, у доповнюваному графі  $G'$  вершини  $x_i, x_j$  суміжні тоді і лише тоді, коли вони не є суміжними у вихідному простому графі  $G$ .

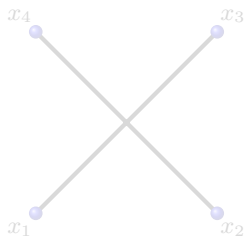
**Точка зчленування** графа — це вершина цього графа, видалення якої разом з інцидентними їй ребрами призводить до збільшення кількості компонент графа.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф  $G' = (X, Y')$  називається **доповненням** простого графа  $G = (X, Y)$  з тією ж множиною вершин  $X$ , якщо  $Y \cap Y' = \emptyset$  і граф  $G_0 = (X, Y \cup Y')$  є повним (див. рис.).



$G = (X, Y)$



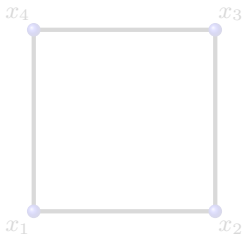
$G' = (X, Y')$

Іншими словами, у доповнюваному графі  $G'$  вершини  $x_i, x_j$  суміжні тоді і лише тоді, коли вони не є суміжними у вихідному простому графі  $G$ .

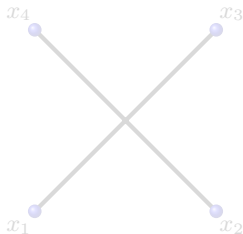
**Точка зчленування** графа — це вершина цього графа, видалення якої разом з інцидентними їй ребрами призводить до збільшення кількості компонент графа.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф  $G' = (X, Y')$  називається **доповненням** простого графа  $G = (X, Y)$  з тією ж множиною вершин  $X$ , якщо  $Y \cap Y' = \emptyset$  і граф  $G_0 = (X, Y \cup Y')$  є повним (див. рис.).



$G = (X, Y)$



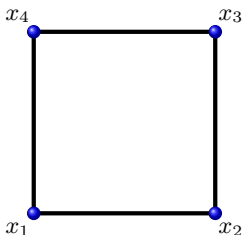
$G' = (X, Y')$

Іншими словами, у доповнюваному графі  $G'$  вершини  $x_i, x_j$  суміжні тоді і лише тоді, коли вони не є суміжними у вихідному простому графі  $G$ .

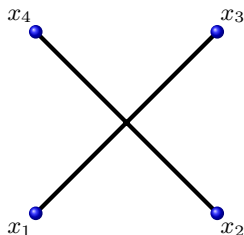
**Точка зчленування** графа — це вершина цього графа, видалення якої разом з інцидентними їй ребрами призводить до збільшення кількості компонент графа.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф  $G' = (X, Y')$  називається **доповненням** простого графа  $G = (X, Y)$  з тією ж множиною вершин  $X$ , якщо  $Y \cap Y' = \emptyset$  і граф  $G_0 = (X, Y \cup Y')$  є повним (див. рис.).



$G = (X, Y)$



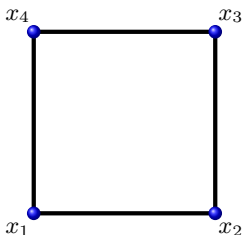
$G' = (X, Y')$

Іншими словами, у доповнюваному графі  $G'$  вершини  $x_i, x_j$  суміжні тоді і лише тоді, коли вони не є суміжними у вихідному простому графі  $G$ .

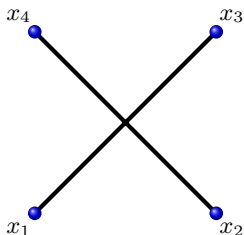
**Точка зчленування** графа — це вершина цього графа, видалення якої разом з інцидентними їй ребрами призводить до збільшення кількості компонент графа.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф  $G' = (X, Y')$  називається **доповненням** простого графа  $G = (X, Y)$  з тією ж множиною вершин  $X$ , якщо  $Y \cap Y' = \emptyset$  і граф  $G_0 = (X, Y \cup Y')$  є повним (див. рис.).



$G = (X, Y)$



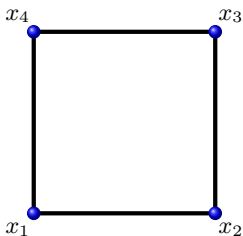
$G' = (X, Y')$

Іншими словами, у доповнюваному графі  $G'$  вершини  $x_i, x_j$  суміжні тоді і лише тоді, коли вони не є суміжними у вихідному простому графі  $G$ .

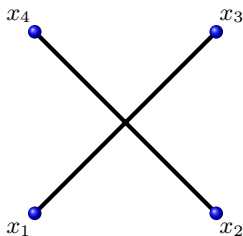
**Точка зчленування** графа — це вершина цього графа, видалення якої разом з інцидентними їй ребрами призводить до збільшення кількості компонент графа.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Граф  $G' = (X, Y')$  називається **доповненням** простого графа  $G = (X, Y)$  з тією ж множиною вершин  $X$ , якщо  $Y \cap Y' = \emptyset$  і граф  $G_0 = (X, Y \cup Y')$  є повним (див. рис.).



$G = (X, Y)$



$G' = (X, Y')$

Іншими словами, у доповнюваному графі  $G'$  вершини  $x_i, x_j$  суміжні тоді і лише тоді, коли вони не є суміжними у вихідному простому графі  $G$ .

**Точка зчленування** графа — це вершина цього графа, видалення якої разом з інцидентними їй ребрами призводить до збільшення кількості компонент графа.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Відстань**  $d(x_i, x_j)$  між вершинами  $x_i, x_j$  графа  $G$  — це довжина найкоротшого ланцюга між вершинами  $x_i, x_j$ . Якщо вершини  $x_i$  та  $x_j$  не з'єднує жоден ланцюг, то вважатимемо, що  $d(x_i, x_j) = \infty$ .

**Діаметром**  $d(G)$  графа  $G$  називається максимальна відстань між вершинами у графі, відмінна від  $\infty$ .

**Гранню (коміркою)** геометричного графа у просторі  $\mathbb{R}^2$  (тобто плоского графа, в якого ребра перетинаються лише у вершинах) називається така непорожня замкнена підобласть площини, що довільні дві точки області можна з'єднати простою кривою, внутрішні (не кінцеві) точки якої лежать всередині області, не перетинаючись з ребрами графа.

**Границею грані** називається множина ребер і вершин графа, які належать грані. Кожен скінченний плоский граф має в точності одну необмежену грань, яка називається **зовнішньою гранню**. Решта граней (обмежених) називаються **внутрішніми**.

**Ексцентриситет**  $e(x_i)$  вершини  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  — це відстань від вершини  $x_i$  до найвіддаленоїшої від неї вершини, а **радіус**  $r(G)$  зв'язного графа  $G$  — це найменший з ексцентриситетів вершин, тобто

$$e(x_i) = \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j) \quad \text{і} \quad r(G) = \min_{x_i \in X} e(x_i).$$

Зрозуміло, що найбільший ексцентриситет дорівнює діаметру графа:

$$d(G) = \max_{x_i \in X} e(x_i) = \max_{x_i \in X} \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j).$$



## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Відстань**  $d(x_i, x_j)$  між вершинами  $x_i, x_j$  графа  $G$  — це довжина найкоротшого ланцюга між вершинами  $x_i, x_j$ . Якщо вершини  $x_i$  та  $x_j$  не з'єднує жоден ланцюг, то вважатимемо, що  $d(x_i, x_j) = \infty$ .

**Діаметром**  $d(G)$  графа  $G$  називається максимальна відстань між вершинами у графі, відмінна від  $\infty$ .

**Гранню (коміркою)** геометричного графа у просторі  $\mathbb{R}^2$  (тобто плоского графа, в якого ребра перетинаються лише у вершинах) називається така непорожня замкнена підобласть площини, що довільні дві точки області можна з'єднати простою кривою, внутрішні (не кінцеві) точки якої лежать всередині області, не перетинаючись з ребрами графа.

**Границею грані** називається множина ребер і вершин графа, які належать грані. Кожен скінченний плоский граф має в точності одну необмежену грань, яка називається **зовнішньою гранню**. Решта граней (обмежених) називаються **внутрішніми**.

**Ексцентриситет**  $e(x_i)$  вершини  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  — це відстань від вершини  $x_i$  до найвіддаленоїшої від неї вершини, а **радіус**  $r(G)$  зв'язного графа  $G$  — це найменший з ексцентриситетів вершин, тобто

$$e(x_i) = \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j) \quad \text{і} \quad r(G) = \min_{x_i \in X} e(x_i).$$

Зрозуміло, що найбільший ексцентриситет дорівнює діаметру графа:

$$d(G) = \max_{x_i \in X} e(x_i) = \max_{x_i \in X} \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j).$$

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Відстань**  $d(x_i, x_j)$  між вершинами  $x_i, x_j$  графа  $G$  — це довжина найкоротшого ланцюга між вершинами  $x_i, x_j$ . Якщо вершини  $x_i$  та  $x_j$  не з'єднує жоден ланцюг, то вважатимемо, що  $d(x_i, x_j) = \infty$ .

**Діаметром**  $d(G)$  графа  $G$  називається максимальна відстань між вершинами у графі, відмінна від  $\infty$ .

**Гранню (коміркою)** геометричного графа у просторі  $\mathbb{R}^2$  (тобто плоского графа, в якого ребра перетинаються лише у вершинах) називається така непорожня замкнена підобласть площини, що довільні дві точки області можна з'єднати простою кривою, внутрішні (не кінцеві) точки якої лежать всередині області, не перетинаючись з ребрами графа.

**Границею грані** називається множина ребер і вершин графа, які належать грані. Кожен скінченний плоский граф має в точності одну необмежену грань, яка називається **зовнішньою гранню**. Решта граней (обмежених) називаються **внутрішніми**.

**Ексцентриситет**  $e(x_i)$  вершини  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  — це відстань від вершини  $x_i$  до найвіддаленоїшої від неї вершини, а **радіус**  $r(G)$  зв'язного графа  $G$  — це найменший з ексцентриситетів вершин, тобто

$$e(x_i) = \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j) \quad \text{і} \quad r(G) = \min_{x_i \in X} e(x_i).$$

Зрозуміло, що найбільший ексцентриситет дорівнює діаметру графа:

$$d(G) = \max_{x_i \in X} e(x_i) = \max_{x_i \in X} \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j).$$

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Відстань**  $d(x_i, x_j)$  між вершинами  $x_i, x_j$  графа  $G$  — це довжина найкоротшого ланцюга між вершинами  $x_i, x_j$ . Якщо вершини  $x_i$  та  $x_j$  не з'єднує жоден ланцюг, то вважатимемо, що  $d(x_i, x_j) = \infty$ .

**Діаметром**  $d(G)$  графа  $G$  називається максимальна відстань між вершинами у графі, відмінна від  $\infty$ .

**Гранню (коміркою)** геометричного графа у просторі  $\mathbb{R}^2$  (тобто плоского графа, в якого ребра перетинаються лише у вершинах) називається така непорожня замкнена підобласть площини, що довільні дві точки області можна з'єднати простою кривою, внутрішні (не кінцеві) точки якої лежать всередині області, не перетинаючись з ребрами графа.

**Границею грані** називається множина ребер і вершин графа, які належать грані. Кожен скінченний плоский граф має в точності одну необмежену грань, яка називається **зовнішньою гранню**. Решта граней (обмежених) називаються **внутрішніми**.

**Ексцентриситет**  $e(x_i)$  вершини  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  — це відстань від вершини  $x_i$  до найвіддаленоїшої від неї вершини, а **радіус**  $r(G)$  зв'язного графа  $G$  — це найменший з ексцентриситетів вершин, тобто

$$e(x_i) = \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j) \quad \text{і} \quad r(G) = \min_{x_i \in X} e(x_i).$$

Зрозуміло, що найбільший ексцентриситет дорівнює діаметру графа:

$$d(G) = \max_{x_i \in X} e(x_i) = \max_{x_i \in X} \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j).$$

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Відстань**  $d(x_i, x_j)$  між вершинами  $x_i, x_j$  графа  $G$  — це довжина найкоротшого ланцюга між вершинами  $x_i, x_j$ . Якщо вершини  $x_i$  та  $x_j$  не з'єднує жоден ланцюг, то вважатимемо, що  $d(x_i, x_j) = \infty$ .

**Діаметром**  $d(G)$  графа  $G$  називається максимальна відстань між вершинами у графі, відмінна від  $\infty$ .

**Гранню (коміркою)** геометричного графа у просторі  $\mathbb{R}^2$  (тобто плоского графа, в якого ребра перетинаються лише у вершинах) називається така непорожня замкнена підобласть площини, що довільні дві точки області можна з'єднати простою кривою, внутрішні (не кінцеві) точки якої лежать всередині області, не перетинаючись з ребрами графа.

**Границею грані** називається множина ребер і вершин графа, які належать грані. Кожен скінченний плоский граф має в точності одну необмежену грань, яка називається **зовнішньою гранню**. Решта граней (обмежених) називаються **внутрішніми**.

**Ексцентриситет**  $e(x_i)$  вершини  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  — це відстань від вершини  $x_i$  до найвіддаленоїшої від неї вершини, а **радіус**  $r(G)$  зв'язного графа  $G$  — це найменший з ексцентриситетів вершин, тобто

$$e(x_i) = \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j) \quad \text{і} \quad r(G) = \min_{x_i \in X} e(x_i).$$

Зрозуміло, що найбільший ексцентриситет дорівнює діаметру графа:

$$d(G) = \max_{x_i \in X} e(x_i) = \max_{x_i \in X} \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j).$$

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Відстань**  $d(x_i, x_j)$  між вершинами  $x_i, x_j$  графа  $G$  — це довжина найкоротшого ланцюга між вершинами  $x_i, x_j$ . Якщо вершини  $x_i$  та  $x_j$  не з'єднує жоден ланцюг, то вважатимемо, що  $d(x_i, x_j) = \infty$ .

**Діаметром**  $d(G)$  графа  $G$  називається максимальна відстань між вершинами у графі, відмінна від  $\infty$ .

**Гранню (коміркою)** геометричного графа у просторі  $\mathbb{R}^2$  (тобто плоского графа, в якого ребра перетинаються лише у вершинах) називається така непорожня замкнена підобласть площини, що довільні дві точки області можна з'єднати простою кривою, внутрішні (не кінцеві) точки якої лежать всередині області, не перетинаючись з ребрами графа.

**Границею грані** називається множина ребер і вершин графа, які належать грані. Кожен скінченний плоский граф має в точності одну необмежену грань, яка називається **зовнішньою гранню**. Решта граней (обмежених) називаються **внутрішніми**.

**Ексцентриситет**  $e(x_i)$  вершини  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  — це відстань від вершини  $x_i$  до найвіддаленоїшої від неї вершини, а **радіус**  $r(G)$  зв'язного графа  $G$  — це найменший з ексцентриситетів вершин, тобто

$$e(x_i) = \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j) \quad \text{і} \quad r(G) = \min_{x_i \in X} e(x_i).$$

Зрозуміло, що найбільший ексцентриситет дорівнює діаметру графа:

$$d(G) = \max_{x_i \in X} e(x_i) = \max_{x_i \in X} \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j).$$

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Відстань**  $d(x_i, x_j)$  між вершинами  $x_i, x_j$  графа  $G$  — це довжина найкоротшого ланцюга між вершинами  $x_i, x_j$ . Якщо вершини  $x_i$  та  $x_j$  не з'єднує жоден ланцюг, то вважатимемо, що  $d(x_i, x_j) = \infty$ .

**Діаметром**  $d(G)$  графа  $G$  називається максимальна відстань між вершинами у графі, відмінна від  $\infty$ .

**Гранню (коміркою)** геометричного графа у просторі  $\mathbb{R}^2$  (тобто плоского графа, в якого ребра перетинаються лише у вершинах) називається така непорожня замкнена підобласть площини, що довільні дві точки області можна з'єднати простою кривою, внутрішні (не кінцеві) точки якої лежать всередині області, не перетинаючись з ребрами графа.

**Границею грані** називається множина ребер і вершин графа, які належать грані. Кожен скінченний плоский граф має в точності одну необмежену грань, яка називається **зовнішньою гранню**. Решта граней (обмежених) називаються **внутрішніми**.

**Ексцентриситет**  $e(x_i)$  вершини  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  — це відстань від вершини  $x_i$  до найвіддаленоїшої від неї вершини, а **радіус**  $r(G)$  зв'язного графа  $G$  — це найменший з ексцентриситетів вершин, тобто

$$e(x_i) = \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j) \quad \text{і} \quad r(G) = \min_{x_i \in X} e(x_i).$$

Зрозуміло, що найбільший ексцентриситет дорівнює діаметру графа:

$$d(G) = \max_{x_i \in X} e(x_i) = \max_{x_i \in X} \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j).$$

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Відстань**  $d(x_i, x_j)$  між вершинами  $x_i, x_j$  графа  $G$  — це довжина найкоротшого ланцюга між вершинами  $x_i, x_j$ . Якщо вершини  $x_i$  та  $x_j$  не з'єднує жоден ланцюг, то вважатимемо, що  $d(x_i, x_j) = \infty$ .

**Діаметром**  $d(G)$  графа  $G$  називається максимальна відстань між вершинами у графі, відмінна від  $\infty$ .

**Гранню (коміркою)** геометричного графа у просторі  $\mathbb{R}^2$  (тобто плоского графа, в якого ребра перетинаються лише у вершинах) називається така непорожня замкнена підобласть площини, що довільні дві точки області можна з'єднати простою кривою, внутрішні (не кінцеві) точки якої лежать всередині області, не перетинаючись з ребрами графа.

**Границею грані** називається множина ребер і вершин графа, які належать грані. Кожен скінченний плоский граф має в точності одну необмежену грань, яка називається **зовнішньою гранню**. Решта граней (обмежених) називаються **внутрішніми**.

**Ексцентриситет**  $e(x_i)$  вершини  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  — це відстань від вершини  $x_i$  до найвіддаленої від неї вершини, а **радіус**  $r(G)$  зв'язного графа  $G$  — це найменший з ексцентриситетів вершин, тобто

$$e(x_i) = \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j) \quad \text{і} \quad r(G) = \min_{x_i \in X} e(x_i).$$

Зрозуміло, що найбільший ексцентриситет дорівнює діаметру графа:

$$d(G) = \max_{x_i \in X} e(x_i) = \max_{x_i \in X} \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j).$$

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Відстань**  $d(x_i, x_j)$  між вершинами  $x_i, x_j$  графа  $G$  — це довжина найкоротшого ланцюга між вершинами  $x_i, x_j$ . Якщо вершини  $x_i$  та  $x_j$  не з'єднує жоден ланцюг, то вважатимемо, що  $d(x_i, x_j) = \infty$ .

**Діаметром**  $d(G)$  графа  $G$  називається максимальна відстань між вершинами у графі, відмінна від  $\infty$ .

**Гранню (коміркою)** геометричного графа у просторі  $\mathbb{R}^2$  (тобто плоского графа, в якого ребра перетинаються лише у вершинах) називається така непорожня замкнена підобласть площини, що довільні дві точки області можна з'єднати простою кривою, внутрішні (не кінцеві) точки якої лежать всередині області, не перетинаючись з ребрами графа.

**Границею грані** називається множина ребер і вершин графа, які належать грані. Кожен скінченний плоский граф має в точності одну необмежену грань, яка називається **зовнішньою гранню**. Решта граней (обмежених) називаються **внутрішніми**.

**Ексцентриситет**  $e(x_i)$  вершини  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  — це відстань від вершини  $x_i$  до найвіддаленої від неї вершини, а **радіус**  $r(G)$  зв'язного графа  $G$  — це найменший з ексцентриситетів вершин, тобто

$$e(x_i) = \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j) \quad \text{і} \quad r(G) = \min_{x_i \in X} e(x_i).$$

Зрозуміло, що найбільший ексцентриситет дорівнює діаметру графа:

$$d(G) = \max_{x_i \in X} e(x_i) = \max_{x_i \in X} \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j).$$



## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Відстань**  $d(x_i, x_j)$  між вершинами  $x_i, x_j$  графа  $G$  — це довжина найкоротшого ланцюга між вершинами  $x_i, x_j$ . Якщо вершини  $x_i$  та  $x_j$  не з'єднує жоден ланцюг, то вважатимемо, що  $d(x_i, x_j) = \infty$ .

**Діаметром**  $d(G)$  графа  $G$  називається максимальна відстань між вершинами у графі, відмінна від  $\infty$ .

**Гранню (коміркою)** геометричного графа у просторі  $\mathbb{R}^2$  (тобто плоского графа, в якого ребра перетинаються лише у вершинах) називається така непорожня замкнена підобласть площини, що довільні дві точки області можна з'єднати простою кривою, внутрішні (не кінцеві) точки якої лежать всередині області, не перетинаючись з ребрами графа.

**Границею грані** називається множина ребер і вершин графа, які належать грані. Кожен скінченний плоский граф має в точності одну необмежену грань, яка називається **зовнішньою гранню**. Решта граней (обмежених) називаються **внутрішніми**.

**Ексцентриситет**  $e(x_i)$  вершини  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  — це відстань від вершини  $x_i$  до найвіддаленої від неї вершини, а **радіус**  $r(G)$  зв'язного графа  $G$  — це найменший з ексцентриситетів вершин, тобто

$$e(x_i) = \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j) \quad \text{і} \quad r(G) = \min_{x_i \in X} e(x_i).$$

Зрозуміло, що найбільший ексцентриситет дорівнює діаметру графа:

$$d(G) = \max_{x_i \in X} e(x_i) = \max_{x_i \in X} \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j).$$

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Відстань**  $d(x_i, x_j)$  між вершинами  $x_i, x_j$  графа  $G$  — це довжина найкоротшого ланцюга між вершинами  $x_i, x_j$ . Якщо вершини  $x_i$  та  $x_j$  не з'єднує жоден ланцюг, то вважатимемо, що  $d(x_i, x_j) = \infty$ .

**Діаметром**  $d(G)$  графа  $G$  називається максимальна відстань між вершинами у графі, відмінна від  $\infty$ .

**Гранню (коміркою)** геометричного графа у просторі  $\mathbb{R}^2$  (тобто плоского графа, в якого ребра перетинаються лише у вершинах) називається така непорожня замкнена підобласть площини, що довільні дві точки області можна з'єднати простою кривою, внутрішні (не кінцеві) точки якої лежать всередині області, не перетинаючись з ребрами графа.

**Границею грані** називається множина ребер і вершин графа, які належать грані. Кожен скінченний плоский граф має в точності одну необмежену грань, яка називається **зовнішньою гранню**. Решта граней (обмежених) називаються **внутрішніми**.

**Ексцентриситет**  $e(x_i)$  вершини  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  — це відстань від вершини  $x_i$  до найвіддаленої від неї вершини, а **радіус**  $r(G)$  зв'язного графа  $G$  — це найменший з ексцентриситетів вершин, тобто

$$e(x_i) = \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j) \quad \text{і} \quad r(G) = \min_{x_i \in X} e(x_i).$$

Зрозуміло, що найбільший ексцентриситет дорівнює діаметру графа:

$$d(G) = \max_{x_i \in X} e(x_i) = \max_{x_i \in X} \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j).$$

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Відстань**  $d(x_i, x_j)$  між вершинами  $x_i, x_j$  графа  $G$  — це довжина найкоротшого ланцюга між вершинами  $x_i, x_j$ . Якщо вершини  $x_i$  та  $x_j$  не з'єднує жоден ланцюг, то вважатимемо, що  $d(x_i, x_j) = \infty$ .

**Діаметром**  $d(G)$  графа  $G$  називається максимальна відстань між вершинами у графі, відмінна від  $\infty$ .

**Гранню (коміркою)** геометричного графа у просторі  $\mathbb{R}^2$  (тобто плоского графа, в якого ребра перетинаються лише у вершинах) називається така непорожня замкнена підобласть площини, що довільні дві точки області можна з'єднати простою кривою, внутрішні (не кінцеві) точки якої лежать всередині області, не перетинаючись з ребрами графа.

**Границею грані** називається множина ребер і вершин графа, які належать грані. Кожен скінченний плоский граф має в точності одну необмежену грань, яка називається **зовнішньою гранню**. Решта граней (обмежених) називаються **внутрішніми**.

**Ексцентриситет**  $e(x_i)$  вершини  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  — це відстань від вершини  $x_i$  до найвіддаленоїшої від неї вершини, а **радіус**  $r(G)$  зв'язного графа  $G$  — це найменший з ексцентриситетів вершин, тобто

$$e(x_i) = \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j) \quad \text{і} \quad r(G) = \min_{x_i \in X} e(x_i).$$

Зрозуміло, що найбільший ексцентриситет дорівнює діаметру графа:

$$d(G) = \max_{x_i \in X} e(x_i) = \max_{x_i \in X} \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j).$$

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Відстань**  $d(x_i, x_j)$  між вершинами  $x_i, x_j$  графа  $G$  — це довжина найкоротшого ланцюга між вершинами  $x_i, x_j$ . Якщо вершини  $x_i$  та  $x_j$  не з'єднує жоден ланцюг, то вважатимемо, що  $d(x_i, x_j) = \infty$ .

**Діаметром**  $d(G)$  графа  $G$  називається максимальна відстань між вершинами у графі, відмінна від  $\infty$ .

**Гранню (коміркою)** геометричного графа у просторі  $\mathbb{R}^2$  (тобто плоского графа, в якого ребра перетинаються лише у вершинах) називається така непорожня замкнена підобласть площини, що довільні дві точки області можна з'єднати простою кривою, внутрішні (не кінцеві) точки якої лежать всередині області, не перетинаючись з ребрами графа.

**Границею грані** називається множина ребер і вершин графа, які належать грані. Кожен скінченний плоский граф має в точності одну необмежену грань, яка називається **зовнішньою гранню**. Решта граней (обмежених) називаються **внутрішніми**.

**Ексцентриситет**  $e(x_i)$  вершини  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  — це відстань від вершини  $x_i$  до найвіддаленоїшої від неї вершини, а **радіус**  $r(G)$  зв'язного графа  $G$  — це найменший з ексцентриситетів вершин, тобто

$$e(x_i) = \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j) \quad \text{і} \quad r(G) = \min_{x_i \in X} e(x_i).$$

Зрозуміло, що найбільший ексцентриситет дорівнює діаметру графа:

$$d(G) = \max_{x_i \in X} e(x_i) = \max_{x_i \in X} \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j).$$

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Відстань**  $d(x_i, x_j)$  між вершинами  $x_i, x_j$  графа  $G$  — це довжина найкоротшого ланцюга між вершинами  $x_i, x_j$ . Якщо вершини  $x_i$  та  $x_j$  не з'єднує жоден ланцюг, то вважатимемо, що  $d(x_i, x_j) = \infty$ .

**Діаметром**  $d(G)$  графа  $G$  називається максимальна відстань між вершинами у графі, відмінна від  $\infty$ .

**Гранню (коміркою)** геометричного графа у просторі  $\mathbb{R}^2$  (тобто плоского графа, в якого ребра перетинаються лише у вершинах) називається така непорожня замкнена підобласть площини, що довільні дві точки області можна з'єднати простою кривою, внутрішні (не кінцеві) точки якої лежать всередині області, не перетинаючись з ребрами графа.

**Границею грані** називається множина ребер і вершин графа, які належать грані. Кожен скінченний плоский граф має в точності одну необмежену грань, яка називається **зовнішньою гранню**. Решта граней (обмежених) називаються **внутрішніми**.

**Ексцентриситет**  $e(x_i)$  вершини  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  — це відстань від вершини  $x_i$  до найвіддаленої від неї вершини, а **радіус**  $r(G)$  зв'язного графа  $G$  — це найменший з ексцентриситетів вершин, тобто

$$e(x_i) = \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j) \quad \text{і} \quad r(G) = \min_{x_i \in X} e(x_i).$$

Зрозуміло, що найбільший ексцентриситет дорівнює діаметру графа:

$$d(G) = \max_{x_i \in X} e(x_i) = \max_{x_i \in X} \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j).$$

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

**Відстань**  $d(x_i, x_j)$  між вершинами  $x_i, x_j$  графа  $G$  — це довжина найкоротшого ланцюга між вершинами  $x_i, x_j$ . Якщо вершини  $x_i$  та  $x_j$  не з'єднує жоден ланцюг, то вважатимемо, що  $d(x_i, x_j) = \infty$ .

**Діаметром**  $d(G)$  графа  $G$  називається максимальна відстань між вершинами у графі, відмінна від  $\infty$ .

**Гранню (коміркою)** геометричного графа у просторі  $\mathbb{R}^2$  (тобто плоского графа, в якого ребра перетинаються лише у вершинах) називається така непорожня замкнена підобласть площини, що довільні дві точки області можна з'єднати простою кривою, внутрішні (не кінцеві) точки якої лежать всередині області, не перетинаючись з ребрами графа.

**Границею грані** називається множина ребер і вершин графа, які належать грані. Кожен скінченний плоский граф має в точності одну необмежену грань, яка називається **зовнішньою гранню**. Решта граней (обмежених) називаються **внутрішніми**.

**Ексцентриситет**  $e(x_i)$  вершини  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  — це відстань від вершини  $x_i$  до найвіддаленоїшої від неї вершини, а **радіус**  $r(G)$  зв'язного графа  $G$  — це найменший з ексцентриситетів вершин, тобто

$$e(x_i) = \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j) \quad \text{і} \quad r(G) = \min_{x_i \in X} e(x_i).$$

Зрозуміло, що найбільший ексцентриситет дорівнює діаметру графа:

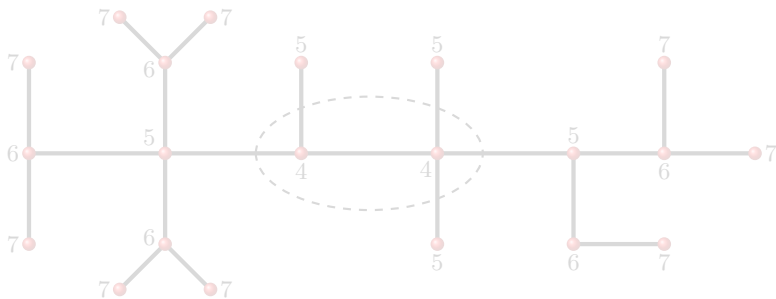
$$d(G) = \max_{x_i \in X} e(x_i) = \max_{x_i \in X} \max_{x_j \in X} d(x_i, x_j).$$

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Вершина  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  називається *центральною* в графі  $G$ , якщо на ній досягається мінімум ексцентриситетів, тобто

$$e(x_i) = r(G).$$

*Центром зв'язного графа*  $G$  називається множина його центральних вершин. Центр зв'язного графа може складатися з єдиної вершини, а може — з двох і більше вершин. Наприклад центр простого циклу  $C_n$  містить всі його  $n$  вершин. На рис. зображено дерево  $G$  з кількістю вершини  $n = 21$ , кількістю ребер  $m = 20$ , де для кожної вершини вказано її ексцентриситет.



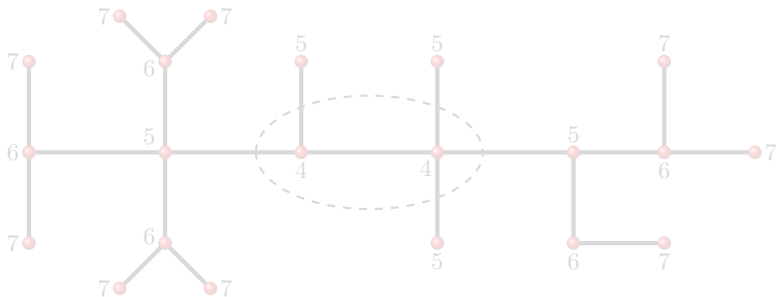
Дерево має радіус  $r(G)=4$ , діаметр  $d(G)=7$ . Центр дерева  $G$  складається з пари вершин, кожна з яких має мінімальний ексцентриситет 4.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Вершина  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  називається **центральною** в графі  $G$ , якщо на ній досягається мінімум ексцентриситетів, тобто

$$e(x_i) = r(G).$$

**Центром зв'язного графа**  $G$  називається множина його центральних вершин. Центр зв'язного графа може складатися з єдиної вершини, а може — з двох і більше вершин. Наприклад центр простого циклу  $C_n$  містить всі його  $n$  вершин. На рис. зображено дерево  $G$  з кількістю вершини  $n = 21$ , кількістю ребер  $m = 20$ , де для кожної вершини вказано її ексцентриситет.



Дерево має радіус  $r(G)=4$ , діаметр  $d(G)=7$ . Центр дерева  $G$  складається з пари вершин, кожна з яких має мінімальний ексцентриситет 4.

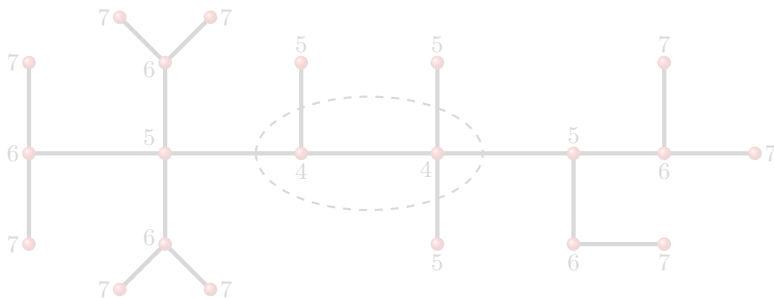


## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Вершина  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  називається **центральною** в графі  $G$ , якщо на ній досягається мінімум ексцентриситетів, тобто

$$e(x_i) = r(G).$$

**Центром зв'язного графа**  $G$  називається множина його центральних вершин. Центр зв'язного графа може складатися з єдиної вершини, а може — з двох і більше вершин. Наприклад центр простого циклу  $C_n$  містить всі його  $n$  вершин. На рис. зображено дерево  $G$  з кількістю вершини  $n = 21$ , кількістю ребер  $m = 20$ , де для кожної вершини вказано її ексцентриситет.



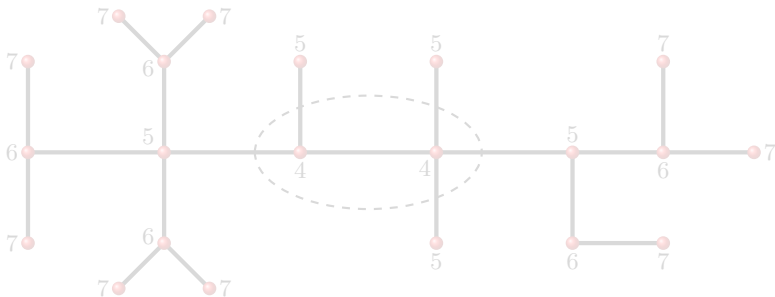
Дерево має радіус  $r(G)=4$ , діаметр  $d(G)=7$ . Центр дерева  $G$  складається з пари вершин, кожна з яких має мінімальний ексцентриситет 4.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Вершина  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  називається **центральною** в графі  $G$ , якщо на ній досягається мінімум ексцентриситетів, тобто

$$e(x_i) = r(G).$$

**Центром зв'язного графа**  $G$  називається множина його центральних вершин. Центр зв'язного графа може складатися з єдиної вершини, а може — з двох і більше вершин. Наприклад центр простого циклу  $C_n$  містить всі його  $n$  вершин. На рис. зображено дерево  $G$  з кількістю вершини  $n = 21$ , кількістю ребер  $m = 20$ , де для кожної вершини вказано її ексцентриситет.



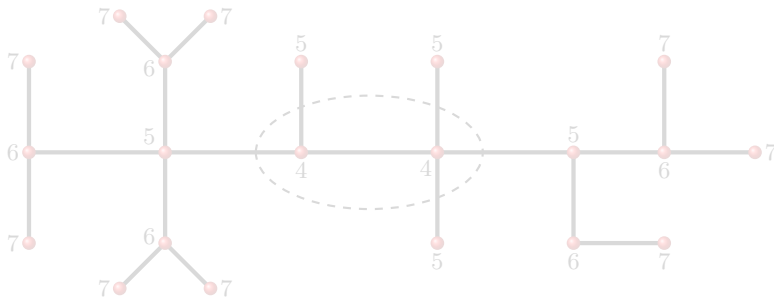
Дерево має радіус  $r(G)=4$ , діаметр  $d(G)=7$ . Центр дерева  $G$  складається з пари вершин, кожна з яких має мінімальний ексцентриситет 4.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Вершина  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  називається **центральною** в графі  $G$ , якщо на ній досягається мінімум ексцентриситетів, тобто

$$e(x_i) = r(G).$$

**Центром зв'язного графа**  $G$  називається множина його центральних вершин. Центр зв'язного графа може складатися з єдиної вершини, а може — з двох і більше вершин. Наприклад центр простого циклу  $C_n$  містить всі його  $n$  вершин. На рис. зображено дерево  $G$  з кількістю вершини  $n = 21$ , кількістю ребер  $m = 20$ , де для кожної вершини вказано її ексцентриситет.



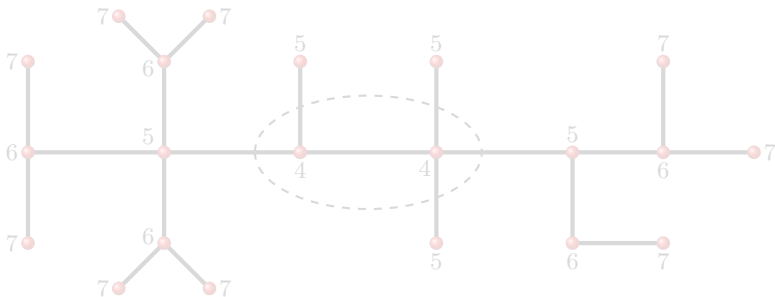
Дерево має радіус  $r(G)=4$ , діаметр  $d(G)=7$ . Центр дерева  $G$  складається з пари вершин, кожна з яких має мінімальний ексцентриситет 4.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Вершина  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  називається **центральною** в графі  $G$ , якщо на ній досягається мінімум ексцентриситетів, тобто

$$e(x_i) = r(G).$$

**Центром зв'язного графа**  $G$  називається множина його центральних вершин. Центр зв'язного графа може складатися з єдиної вершини, а може — з двох і більше вершин. Наприклад центр простого циклу  $C_n$  містить всі його  $n$  вершин. На рис. зображено дерево  $G$  з кількістю вершини  $n = 21$ , кількістю ребер  $m = 20$ , де для кожної вершини вказано її ексцентриситет.



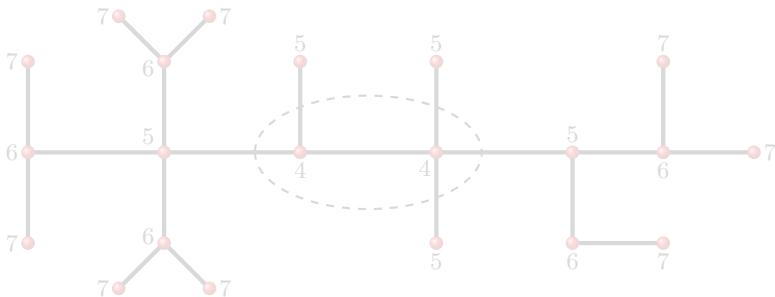
Дерево має радіус  $r(G)=4$ , діаметр  $d(G)=7$ . Центр дерева  $G$  складається з пари вершин, кожна з яких має мінімальний ексцентриситет 4.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Вершина  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  називається **центральною** в графі  $G$ , якщо на ній досягається мінімум ексцентриситетів, тобто

$$e(x_i) = r(G).$$

**Центром зв'язного графа**  $G$  називається множина його центральних вершин. Центр зв'язного графа може складатися з єдиної вершини, а може — з двох і більше вершин. Наприклад центр простого циклу  $C_n$  містить всі його  $n$  вершин. На рис. зображено дерево  $G$  з кількістю вершини  $n = 21$ , кількістю ребер  $m = 20$ , де для кожної вершини вказано її ексцентриситет.



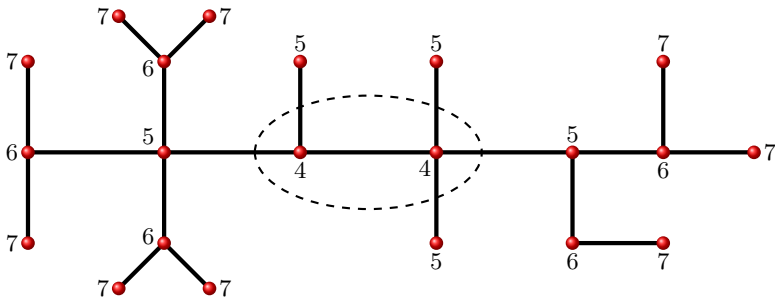
Дерево має радіус  $r(G)=4$ , діаметр  $d(G)=7$ . Центр дерева  $G$  складається з пари вершин, кожна з яких має мінімальний ексцентриситет 4.

## Лекція 26: Неорієнтовані граfi та термінологія

Вершина  $x_i \in X$  у зв'язному граfi  $G = (X, Y)$  називається **центральною** в граfi  $G$ , якщо на ній досягається мінімум ексцентриситетів, тобто

$$e(x_i) = r(G).$$

**Центром зв'язного графа**  $G$  називається множина його центральних вершин. Центр зв'язного графа може складатися з єдиної вершини, а може — з двох і більше вершин. Наприклад центр простого циклу  $C_n$  містить всі його  $n$  вершин. На рис. зображено дерево  $G$  з кількістю вершини  $n = 21$ , кількістю ребер  $m = 20$ , де для кожної вершини вказано її ексцентриситет.



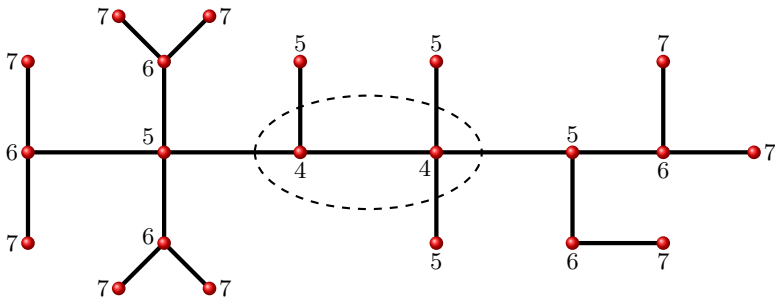
Дерево має радіус  $r(G)=4$ , діаметр  $d(G)=7$ . Центр дерева  $G$  складається з пари вершин, кожна з яких має мінімальний ексцентриситет 4.

## Лекція 26: Неорієнтовані граfi та термінологія

Вершина  $x_i \in X$  у зв'язному граfi  $G = (X, Y)$  називається **центральною** в граfi  $G$ , якщо на ній досягається мінімум ексцентриситетів, тобто

$$e(x_i) = r(G).$$

**Центром зв'язного графа**  $G$  називається множина його центральних вершин. Центр зв'язного графа може складатися з єдиної вершини, а може — з двох і більше вершин. Наприклад центр простого циклу  $C_n$  містить всі його  $n$  вершин. На рис. зображено дерево  $G$  з кількістю вершини  $n = 21$ , кількістю ребер  $m = 20$ , де для кожної вершини вказано її ексцентриситет.



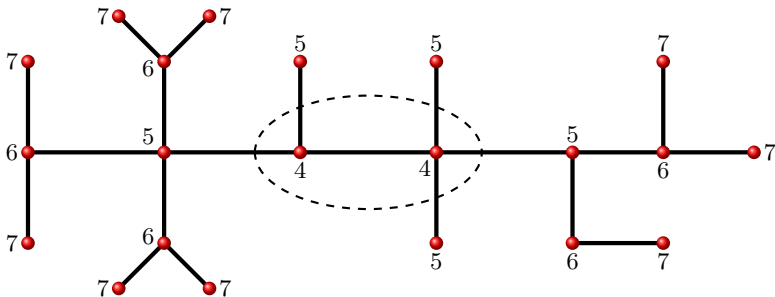
Дерево має радіус  $r(G)=4$ , діаметр  $d(G)=7$ . Центр дерева  $G$  складається з пари вершин, кожна з яких має мінімальний ексцентриситет 4.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Вершина  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  називається **центральною** в графі  $G$ , якщо на ній досягається мінімум ексцентриситетів, тобто

$$e(x_i) = r(G).$$

**Центром зв'язного графа**  $G$  називається множина його центральних вершин. Центр зв'язного графа може складатися з єдиної вершини, а може — з двох і більше вершин. Наприклад центр простого циклу  $C_n$  містить всі його  $n$  вершин. На рис. зображено дерево  $G$  з кількістю вершини  $n = 21$ , кількістю ребер  $m = 20$ , де для кожної вершини вказано її ексцентриситет.



Дерево має радіус  $r(G)=4$ , діаметр  $d(G)=7$ . Центр дерева  $G$  складається з пари вершин, кожна з яких має мінімальний ексцентриситет 4.

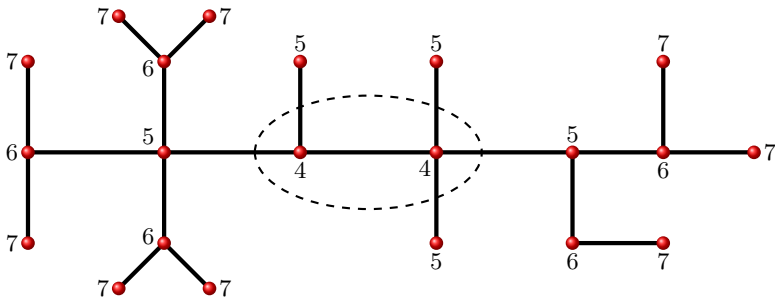


## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Вершина  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  називається **центральною** в графі  $G$ , якщо на ній досягається мінімум ексцентриситетів, тобто

$$e(x_i) = r(G).$$

**Центром зв'язного графа**  $G$  називається множина його центральних вершин. Центр зв'язного графа може складатися з єдиної вершини, а може — з двох і більше вершин. Наприклад центр простого циклу  $C_n$  містить всі його  $n$  вершин. На рис. зображено дерево  $G$  з кількістю вершини  $n = 21$ , кількістю ребер  $m = 20$ , де для кожної вершини вказано її ексцентриситет.



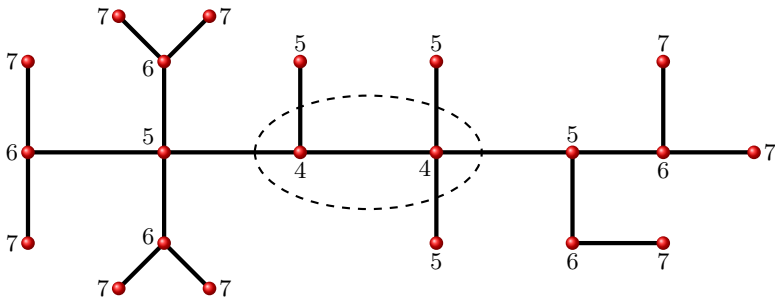
Дерево має радіус  $r(G)=4$ , діаметр  $d(G)=7$ . Центр дерева  $G$  складається з пари вершин, кожна з яких має мінімальний ексцентриситет 4.

## Лекція 26: Неорієнтовані графи та термінологія

Вершина  $x_i \in X$  у зв'язному графі  $G = (X, Y)$  називається **центральною** в графі  $G$ , якщо на ній досягається мінімум ексцентриситетів, тобто

$$e(x_i) = r(G).$$

**Центром зв'язного графа**  $G$  називається множина його центральних вершин. Центр зв'язного графа може складатися з єдиної вершини, а може — з двох і більше вершин. Наприклад центр простого циклу  $C_n$  містить всі його  $n$  вершин. На рис. зображено дерево  $G$  з кількістю вершини  $n = 21$ , кількістю ребер  $m = 20$ , де для кожної вершини вказано її ексцентриситет.



Дерево має радіус  $r(G)=4$ , діаметр  $d(G)=7$ . Центр дерева  $G$  складається з пари вершин, кожна з яких має мінімальний ексцентриситет 4.

Дякую за увагу!!!