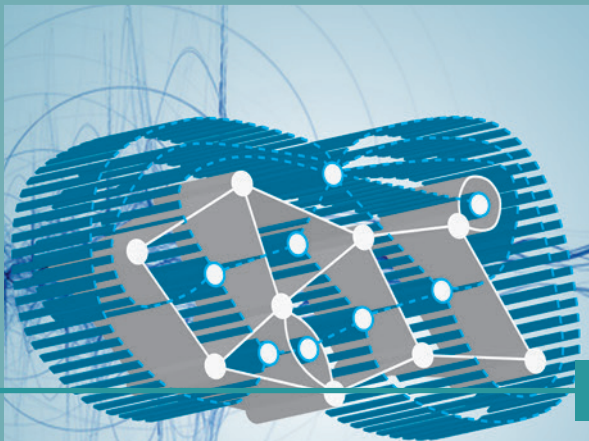


Peter Tittmann

Mathematik-Studienhilfen

Graphentheorie

Eine anwendungsorientierte Einführung



3., aktualisierte Auflage

HANSER

Peter Tittmann
Graphentheorie



Blieben Sie auf dem Laufenden!

Hanser Newsletter informieren Sie regelmäßig über neue Bücher und Termine aus den verschiedenen Bereichen der Technik. Profitieren Sie auch von Gewinnspielen und exklusiven Leseproben. Gleich anmelden unter

www.hanser-fachbuch.de/newsletter

Mathematik–Studienhilfen

Herausgegeben von

Prof. Dr. Bernd Engelmann

Hochschule für Technik, Wirtschaft und Kultur Leipzig,

Fachbereich Informatik, Mathematik und Naturwissenschaften

Zu dieser Buchreihe

Die Reihe Mathematik-Studienhilfen richtet sich vor allem an Studenten technischer und wirtschaftswissenschaftlicher Fachrichtungen an Fachhochschulen und Universitäten.

Die mathematische Theorie und die daraus resultierenden Methoden werden korrekt aber knapp dargestellt. Breiten Raum nehmen ausführlich durchgerechnete Beispiele ein, welche die Anwendung der Methoden demonstrieren und zur Übung zumindest teilweise selbstständig bearbeitet werden sollten.

In der Reihe werden neben mehreren Bänden zu den mathematischen Grundlagen auch verschiedene Einzelgebiete behandelt, die je nach Studienrichtung ausgewählt werden können. Die Bände der Reihe können vorlesungsbegleitend oder zum Selbststudium eingesetzt werden.

Bisher erschienen:

Dobner/Engelmann, *Analysis 1*

Dobner/Engelmann, *Analysis 2*

Dobner/Dobner, *Gewöhnliche Differenzialgleichungen*

Gramlich, *Lineare Algebra*

Gramlich, *Anwendungen der Linearen Algebra E*

Knorrenschild, *Numerische Mathematik*

Knorrenschild, *Vorkurs Mathematik*

Martin, *Finanzmathematik*

Nitschke, *Geometrie*

Preuß, *Funktionaltransformationen*

Sachs, *Wahrscheinlichkeitsrechnung/Statistik*

Stingl, *Operations Research–Lineare Optimierung*

Prof. Dr. rer. nat. Peter Tittmann

Graphentheorie

Eine anwendungsorientierte Einführung

3., aktualisierte Auflage

mit 115 Bildern, zahlreichen Beispielen und 92 Aufgaben

HANSER

Autor

Prof. Dr. rer. nat. Peter Tittmann

Hochschule Mittweida

Fakultät Mathematik/Naturwissenschaften/Informatik

<https://www.mni.hs-mittweida.de/index.php?id=peter>



Alle in diesem Buch enthaltenen Informationen wurden nach bestem Wissen zusammengestellt und mit Sorgfalt geprüft und getestet. Dennoch sind Fehler nicht ganz auszuschließen. Aus diesem Grund sind die im vorliegenden Buch enthaltenen Informationen mit keiner Verpflichtung oder Garantie irgendeiner Art verbunden. Autor(en), Herausgeber) und Verlag übernehmen infolgedessen keine Verantwortung und werden keine daraus folgende oder sonstige Haftung übernehmen, die auf irgendeine Weise aus der Benutzung dieser Informationen – oder Teilen davon – entsteht. Ebenso wenig übernehmen Autor(en), Herausgeber) und Verlag die Gewähr dafür, dass die beschriebenen Verfahren usw. freivon Schutzrechten Dritter sind. Die Wiedergabe von Gebrauchsnamen, Handelsnamen, Warenbezeichnungen usw. in diesem Werk berechtigt auch ohne besondere Kennzeichnung nicht zu der Annahme, dass solche Namen im Sinne der Warenzeichen- und Markenschutz-Gesetzgebung als frei zu betrachten wären und daher von jedermann benutzt werden dürften.

Bibliografische Information der Deutschen Nationalbibliothek:

Die Deutsche Nationalbibliothek verzeichnet diese Publikation in der Deutschen Nationalbibliografie; detaillierte bibliografische Daten sind im Internet über <http://dnb.d-nb.de> abrufbar.

Dieses Werk ist urheberrechtlich geschützt.

Alle Rechte, auch die der Übersetzung, des Nachdruckes und der Vervielfältigung des Buches, oder Teilen daraus, vorbehalten. Kein Teil des Werkes darf ohne schriftliche Genehmigung des Verlages in irgendeiner Form (Fotokopie, Mikrofilm oder ein anderes Verfahren) – auch nicht für Zwecke der Unterrichtsgestaltung – reproduziert oder unter Verwendung elektronischer Systeme verarbeitet, vervielfältigt oder verbreitet werden.

© 2019 Carl Hanser Verlag München;

Internet: www.hanser-fachbuch.de

Lektorat: Dipl.-Ing. Natalia Silakova-Herzberg

Herstellung: Anne Kurth

Satz: Peter Tittmann, Mittweida

Umschlagdesign: Marc Müller-Bremer, www.rebranding.de, München

Umschlagrealisierung: Daniela May

Druck und Binden: Hubert & Co. GmbH & Co. KG BuchPartner, Göttingen

Printed in Germany

Print-ISBN: 978-3-446-46052-2

Ebook-ISBN: 978-3-446-46503-9

Vorwort

Mit der Entwicklung und dem massenhaften Einsatz des Computers hat die Mathematik einen tiefgreifenden Wandel erfahren. Diese Veränderungen zeichnen sich durch eine stärkere Betonung diskreter und algebraischer Methoden der Mathematik aus. Gleichzeitig erfordern moderne technische Entwicklungen wie Computer- und Kommunikationsnetze, Mobilfunksysteme, automatische Systeme im Logistikbereich und in der Gentechnologie zunehmend Methoden aus der Diskreten Mathematik. Dazu zählen insbesondere Graphentheorie, Kombinatorik, Kombinatorische Optimierung, Kodierungstheorie, Algorithmenanalyse und Computeralgebra.

Dieses Buch liefert eine Einführung in die Graphentheorie – ein Lehrgebiet, das heute nicht nur in der Mathematikausbildung eine große Rolle spielt. Die vielfältigen Anwendungen der Graphentheorie erlangten auch für Informatiker, Wirtschaftler, Chemiker und Ingenieure eine große Bedeutung. Graphen finden überall dort Anwendung, wo netzartige Strukturen zu analysieren sind. Das können Computernetze, Energieleitungssysteme, elektronische Schaltungen, chemische Verbindungen, wirtschaftliche Verflechtungsbeziehungen, Programmablaufpläne oder soziale Netze sein. Das Gemeinsame an all diesen Erscheinungsformen von Netzen ist die abstrakte Grundstruktur, die mathematisch durch einen Graphen dargestellt werden kann.

Für den Lernenden besitzt die Graphentheorie einen Vorteil gegenüber anderen Lehrgebieten: Für das Verständnis der Graphentheorie sind nur geringe Vorkenntnisse aus anderen Gebieten der Mathematik erforderlich. Im Wesentlichen genügen mathematische Schulkenntnisse. Lediglich im zweiten und neunten Kapitel werden die Grundbegriffe der linearen Algebra vorausgesetzt. Dafür wird aber vom Leser die Bereitschaft zum Mitdenken erwartet.

Um selbst Kenntnisse der Graphentheorie für die Analyse von Netzwerken oder für die Entwicklung von Algorithmen einsetzen zu können, ist das Verstehen der Denkweise der Graphentheorie wichtig. Eine große Zahl von Übungsaufgaben und zahlreiche Abbildungen sollen dem Leser helfen, dieses Verständnis zu erlangen. Zunächst muss jedoch das umfangreiche Vokabular der Graphentheorie erlernt werden. Aus diesem Grunde hat dieses Buch einen etwas stärkeren Lehrbuchcharakter als die anderen Bände dieser Reihe. Ein umfangreiches Sachwortverzeichnis und ein Symbolverzeichnis am Ende des Buches erleichtern das schnelle Wiederfinden der Definitionen.

Die hier vorliegende Einführung in die Graphentheorie entstand aus einer Vorlesungsreihe zur Graphentheorie für Studenten der Angewandten Mathematik und der Computertechnologie an der Hochschule Mittweida.

Die ersten acht Kapitel dieses Buches behandeln die Grundlagen der Theorie ungerichteter Graphen. Nach einer Einführung in den Sprachgebrauch der Graphentheorie im ersten Kapitel sind planare Graphen, Unabhängigkeit, Färbungsprobleme, der Zusammenhang von Graphen sowie Bäume und Kreise weitere Schwerpunkte. Das letzte Kapitel liefert eine kurze Einführung zum Thema gerichtete Graphen.

Für die Aufnahme dieses Textes in die *Mathematik-Studienhilfen* danke ich dem Herausgeber dieser Reihe, Herrn Prof. Dr. Bernd Engelmann. Besonders herzlich möchte ich mich bei Frau Christine Fritsch vom Carl Hanser Verlag für viele wertvolle Hinweise und Ratschläge zur Gestaltung des Werkes bedanken. Mein Dank gilt auch meinem Kollegen André Pönitz für die Unterstützung im Umgang mit dem Satzsystem \LaTeX .

Die zweite Auflage des Buches konnte ich für einige Korrekturen nutzen. Ich bedanke mich insbesondere bei PD Dr. Peter John und bei Manja Reinwardt für zahlreiche Hinweise und Verbesserungsvorschläge.

Ich bedanke mich bei jenen aufmerksamen Lesern des Buches, die mir Hinweise, Kommentare und Anfragen schickten. Diese halfen mir, viele kleine Verbesserungen und Korrekturen in der nun vorliegenden dritten Auflage zu realisieren. Ebenso danke ich auch Frau Natalia Silakova vom Carl Hanser Verlag für die freundliche Unterstützung bei der Buchproduktion.

Mittweida, Januar 2019

Peter Tittmann

Inhaltsverzeichnis

1	Graphen	11
1.1	Definitionen	12
1.1.1	Knotengrade	13
1.1.2	Wege und Kreise	15
1.1.3	Zusammenhang	15
1.2	Operationen mit Graphen	16
1.2.1	Entfernen von Knoten und Kanten	16
1.2.2	Fusion und Kontraktion	17
1.2.3	Brücken und Artikulationen	18
1.2.4	Operationen mit Graphen	18
1.3	Spezielle Graphen	20
1.3.1	Der vollständige Graph	20
1.3.2	Weg und Kreis	21
1.3.3	Bäume	21
1.3.4	Bipartite Graphen	23
1.3.5	Reguläre Graphen	24
1.4	Isomorphe Graphen	25
1.4.1	Isomorphie	25
1.4.2	Gradfolgen	26
2	Graphen und Matrizen	29
2.1	Die Adjazenzmatrix eines Graphen	29
2.1.1	Potenzen der Adjazenzmatrix	30
2.1.2	Zerlegbare Matrizen	31
2.2	Die Inzidenzmatrix	32
2.2.1	Die Gradmatrix	33
2.3	Abstände in Graphen	33
2.3.1	Radius, Durchmesser und Zentrum	34
2.3.2	Die Abstandsmatrix	36
2.4	Spannbäume (Gerüste)	37
2.4.1	Die Anzahl der Spannbäume	37
2.4.2	Die Admittanzmatrix und der Satz von Kirchhoff	40
3	Planare Graphen	44
3.1	Planare Einbettungen	44
3.1.1	Ebene Kurven und Einbettungen	44
3.1.2	Flächen eines planaren Graphen	46
3.1.3	Einbettungen auf der Kugel	46
3.1.4	Kreuzungszahl und Dicke	47
3.2	Die Eulersche Polyederformel	48
3.2.1	Polyeder	48
3.2.2	Die Polyederformel für zusammenhängende Graphen	49

3.2.3	Die Polyederformel für nicht zusammenhängende Graphen	51
3.3	Anwendungen der Polyederformel	51
3.3.1	Nichtplanare Graphen	51
3.3.2	Der Satz von Kuratowski	52
3.3.3	Maximale Kantenzahl planarer Graphen	54
3.3.4	Knotengrade in planaren Graphen	54
3.3.5	Platonische Körper	55
3.4	Der duale Graph	56
4	Unabhängige Knoten- und Kantenmengen	60
4.1	Unabhängige Knotenmengen	61
4.1.1	Die Unabhängigkeitszahl	61
4.1.2	Cliquen	64
4.1.3	Die Überdeckungszahl	65
4.2	Matchings	66
4.2.1	Alternierende Wege – der Satz von Berge	67
4.2.2	Der Satz von König	69
4.3	Der Kantengraph	70
4.4	Faktoren	72
5	Färbungen von Graphen	76
5.1	Grundlagen	76
5.1.1	Zulässige Färbungen	76
5.1.2	Die chromatische Zahl	77
5.1.3	Schranken für die chromatische Zahl	78
5.2	Färbungen von planaren Graphen	80
5.3	Das chromatische Polynom	82
5.3.1	Der vollständige Graph	83
5.3.2	Der Baum	83
5.3.3	Die Dekompositionsgleichung	83
5.3.4	Der Kreis	85
5.3.5	Chromatisches Polynom und chromatische Zahl	86
5.3.6	Partitionen der Knotenmenge	86
5.4	Eine Anwendung	88
6	Der Zusammenhang von Graphen	93
6.1	Der Knotenzusammenhang	93
6.2	Der Kantenzusammenhang	96
6.2.1	Schnittmengen	96
6.2.2	Schnitte	97
6.2.3	Die Kantenzusammenhangszahl	98
6.2.4	Knotenzusammenhang und Kantenzusammenhang	98
6.3	Trennende Knotenmengen	99
6.3.1	Anwendung zur Berechnung der Unabhängigkeitszahl	99
6.3.2	Ein Berechnungsbeispiel	100

6.3.3	Die Berechnung des chromatischen Polynoms	101
6.4	Partielle k -Bäume	103
6.4.1	k -Bäume	103
6.4.2	Partielle k -Bäume	104
6.4.3	Serien-Parallel-Graphen	105
7	Bäume	108
7.1	Eigenschaften von Bäumen	108
7.1.1	Die Anzahl der Bäume	109
7.1.2	Der Prüfercode und der Satz von Cayley	110
7.1.3	Isomorphieklassen von Bäumen	112
7.2	Wurzelbäume	112
7.3	Binäre Bäume	115
8	Kreise	119
8.1	Kreise in Graphen	119
8.1.1	Taille und Umfang	120
8.1.2	Basiskreise	121
8.2	Hamiltonkreise	122
8.3	Eulerkreise	125
9	Gerichtete Graphen	129
9.1	Definitionen und Eigenschaften gerichteter Graphen	129
9.1.1	Wege und Erreichbarkeit	130
9.1.2	Zusammenhang und starker Zusammenhang	130
9.1.3	Orientierungen	131
9.1.4	Innen- und Außengrad	132
9.1.5	Quellen und Senken	133
9.1.6	Vektorräume	134
9.1.7	Kozyklen	135
9.1.8	Zyklen- und Kozyklenräume	136
9.2	Turniere	140
9.3	Flüsse in Graphen	143
	Lösungen	148
	Literaturverzeichnis	162
	Symbolverzeichnis	164
	Sachwortverzeichnis	165

1 Graphen

Graphen sind mathematische Modelle für netzartige Strukturen in Natur und Technik. Dazu zählen Straßennetze, Computernetze, elektrische Schaltungen, Programmablaufpläne, Wasser- und Gasleitungsnetze, chemische Moleküle oder wirtschaftliche Verflechtungsbeziehungen. Allen diesen Netzen ist eine Grundeigenschaft gemeinsam. Sie bestehen stets aus zwei verschiedenartigen Mengen von Objekten. Die Objekte der ersten Art sind zum Beispiel Orte im Straßennetz oder Computer. Sie werden durch Objekte der zweiten Art verbunden. Das sind zum Beispiel Straßen oder Übertragungsleitungen. In der Sprache der Graphentheorie werden wir diese Objekte als Knoten und Kanten eines Graphen bezeichnen. Viele Anwendungen der Graphentheorie erfordern eine Untersuchung spezieller Eigenschaften des jeweiligen Netzes. Für die Planung einer Urlaubsreise ist die Bestimmung eines *kürzesten Weges* zwischen zwei Orten eines Straßennetzes ein interessantes Problem. Eine Voraussetzung dafür ist die Kenntnis der Längen (Durchfahrzeiten) der einzelnen Straßen des Netzes. Die Bestimmung der *Zuverlässigkeit eines Kommunikationsnetzes* beantwortet die Frage nach der Wahrscheinlichkeit für die Existenz eines intakten Weges zwischen zwei Punkten des Netzes. Als Ausgangsdaten benötigt man hier neben der Netzstruktur die Ausfallwahrscheinlichkeiten der Knoten (Computer) und Kanten (Übertragungsleitungen). In der Chemie interessiert man sich für die Anzahl der *Isomere* einer Verbindung. Das sind unterschiedliche Molekülstrukturen bei gleicher chemischer Zusammensetzung. Diese Fragestellung lässt sich darstellen als Zählung von Graphen mit bestimmten Eigenschaften.

In der Graphentheorie untersucht man zunächst nur die rein topologischen Fragen einer Netzstruktur. Ein Graph ist allein durch die Menge seiner Knoten und seiner Kanten sowie durch die Zuordnung der Endknoten einer Kante bestimmt. Damit gehen in diesem abstrakten Modell alle Informationen über die konkrete Art und Beschaffenheit der Knoten und Kanten verloren. Es verbleiben jedoch erstaunlich viele Eigenschaften eines Netzes, die bereits auf dieser Abstraktionsstufe untersucht werden können. Dazu zählen die folgenden Fragen:

- Kann man die Kanten des Graphen so durchlaufen, dass man jeden Knoten (oder jede Kante) genau einmal besucht?
- Wie viele Kanten muss man mindestens durchlaufen, um von einem Knoten zu einem anderen zu gelangen?
- Wie viele Knoten muss man mindestens besetzen, damit alle anderen Knoten des Graphen in der Nachbarschaft eines besetzten Knotens liegen?

- Gibt es zwischen je zwei Knoten einen Weg?
- Wie viele Kanten kann man aus dem Graphen auswählen, sodass keine zwei ausgewählten Kanten einen gemeinsamen Endknoten besitzen?
- Wie viele verschiedene Graphen mit einer gegebenen Knoten- und Kantenanzahl gibt es? Wie viele davon sind strukturell gleich?
- Wie viele Knoten oder Kanten kann man aus einem Graphen entfernen, ohne dass dieser den Zusammenhang (oder andere wichtige Eigenschaften) verliert?
- Kann man einen gegebenen Graphen so in die Ebene zeichnen, dass sich keine zwei Kanten überkreuzen?

Die Beantwortung dieser Fragen liefert die Grundlage für die Lösung kombinatorischer Optimierungsprobleme auf Graphen und für die Konstruktion von Algorithmen zum Entwurf und zur Analyse von Netzstrukturen.

1.1 Definitionen

Wie jedes Gebiet der Wissenschaft hat auch die Graphentheorie ihren eigenen Sprachgebrauch. Wir wollen in diesem Abschnitt die wichtigsten Grundbegriffe bereitstellen.

Ein **ungerichteter Graph** $G = (V, E)$ besteht aus einer **Knotenmenge** V und einer **Kantenmenge** E , wobei jeder **Kante** $e \in E$ von G zwei (nicht notwendig verschiedene) **Knoten** aus V zugeordnet sind.

Die Bezeichnungen V und E für die Knoten- und Kantenmenge eines Graphen kommen von den englischen Wörtern **vertex** (Knoten) und **edge** (Kante). Die Anzahl der Knoten und Kanten eines Graphen werden wir häufig mit n beziehungsweise m bezeichnen. Wir beschreiben eine Kante in der Form $e = \{u, v\}$ wobei u und v die **Endknoten** der Kante e sind. Wenn v ein Endknoten der Kante e ist, so sagen wir auch v ist **inzident** zu e . Ein ungerichteter Graph $G = (V, E)$ heißt **endlich**, wenn die Mengen V und E endlich sind. Wir werden in diesem und den folgenden Kapiteln ausschließlich endliche ungerichtete Graphen betrachten, die wir deshalb auch kurz Graphen nennen. Im Gegensatz dazu gibt es auch gerichtete Graphen, die jedoch erst später eingeführt werden. Gerichtete Graphen enthalten Kanten, die zusätzlich einen Richtungssinn aufweisen. Auf diese Weise können zum Beispiel Straßennetze mit Einbahnstraßen modelliert werden.

Die Zugehörigkeit einer Knotenmenge V und einer Kantenmenge E zu einem Graphen G werden wir auch durch die Schreibweise $V(G)$ bzw. $E(G)$

verdeutlichen. Eine Kante der Form $e = \{v, v\}$, für welche die Endknoten zusammenfallen, heißt eine **Schlinge**. Zwei Kanten $e = \{u, v\}$ und $f = \{u, v\}$ zwischen denselben Endknoten heißen **parallel**. Ein Graph, der weder Schlingen noch parallele Kanten besitzt, heißt ein **schlichter Graph**. Um einen Graphen graphisch zu veranschaulichen, stellen wir die Knoten als Punkte oder kleine Kreise dar. Eine Kante wird durch eine Strecke oder eine Kurve, die zwei Knoten verbindet, dargestellt. Das Bild 1.1 zeigt einen Graphen mit fünf Knoten und sechs Kanten. Dieser Graph kann auch eindeutig durch die Angabe seiner Knotenmenge, seiner Kantenmenge und der Endknoten jeder Kante beschrieben werden. Wir erhalten

$$G = (\{1, 2, 3, 4, 5\}, \{a, b, c, d, e, f\})$$

mit

$$a = \{1, 2\}, b = \{1, 5\}, c = \{1, 3\}, d = \{1, 3\}, e = \{2, 4\}, f = \{5, 5\}.$$

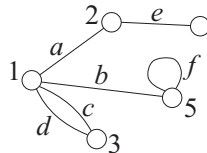


Bild 1.1: Ein ungerichteter Graph

Diese Information lässt sich auch in Form einer Tabelle speichern:

Kante	<i>a</i>	<i>b</i>	<i>c</i>	<i>d</i>	<i>e</i>	<i>f</i>
Endknoten	1	1	1	1	2	5
	2	5	3	3	4	5

1.1.1 Knotengrade

Zwei Knoten $u, v \in V(G)$, die durch eine Kante $e = \{u, v\}$ verbunden sind, heißen **adjacent** (benachbart) in G . Die Menge $N(v)$ aller zu einem Knoten $v \in V(G)$ adjazenten Knoten nennen wir die **Nachbarschaft** von v . Der **Grad** $\deg v$ eines Knotens $v \in V(G)$ ist die Anzahl der von v ausgehenden Kanten in G (die Anzahl der zu v inzidenten Kanten von G). Schlingen werden hierbei doppelt gezählt. Ein **isolierter Knoten** ist ein Knoten vom Grade null. Ein isolierter Knoten besitzt keine Nachbarknoten. In einem schlichten Graphen gilt $\deg v = |N(v)|$. Nun können wir bereits einen ersten Satz formulieren.

Satz 1.1

In einem Graphen $G = (V, E)$ mit m Kanten gilt stets

$$\sum_{v \in V} \deg v = 2m.$$

Beweis: Die links stehende Summe zählt für jeden Knoten die Kanten, die von diesem Knoten ausgehen. Dabei wird jedoch jede Kante genau zweimal gezählt. \square

Da die Summe der Knotengrade in diesem Satz stets eine gerade Zahl liefert, erhalten wir auch die folgende Aussage.

Folgerung 1.2

Die Anzahl der Knoten eines Graphen mit einem ungeraden Grad ist stets eine gerade Zahl.

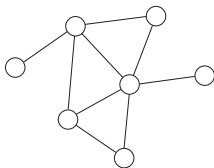


Bild 1.2: Ein Graph mit $\delta(G) = 1$ und $\Delta(G) = 5$

Der **Maximalgrad** $\Delta(G)$ eines Graphen G ist das Maximum der Grade aller Knoten von G :

$$\Delta(G) = \max_{v \in V(G)} \deg v$$

Analog ist der **Minimalgrad** $\delta(G)$ durch

$$\delta(G) = \min_{v \in V(G)} \deg v$$

definiert. Das Bild 1.2 zeigt einen Graphen mit dem Minimalgrad 1 und dem Maximalgrad 5.

1.1.2 Wege und Kreise

Eine **Kantenfolge** ist eine Folge

$$v_1, e_1, v_2, e_2, v_3, \dots, v_{k-1}, e_{k-1}, v_k$$

von Knoten und Kanten eines Graphen G , sodass die Kante e_i für $i = 1, \dots, k-1$ jeweils die Endknoten v_i und v_{i+1} besitzt. Wir sagen auch, diese Kantenfolge **verbindet** v_1 mit v_k . Die **Länge** der Kantenfolge ist die Anzahl der Kanten dieser Folge. Wir werden formal auch einen einzelnen Knoten als eine Kantenfolge der Länge null betrachten. Eine Kantenfolge in einem Graphen $G = (V, E)$ ist ein **Weg**, wenn jeder Knoten aus V höchstens einmal in dieser Folge auftritt. In einem Weg kann somit auch keine Kante doppelt vorkommen. Gilt $v_1 = v_k$ in der Kantenfolge

$$v_1, e_1, v_2, e_2, v_3, \dots, v_{k-1}, e_{k-1}, v_k,$$

so sprechen wir von einer **geschlossenen Kantenfolge**. Kommt, mit Ausnahme von v_k , kein Knoten doppelt in der geschlossenen Kantenfolge vor, so bildet diese Folge einen **Kreis** des Graphen. Wege und Kreise eines Graphen sind eindeutig durch die Menge der Kanten der jeweiligen Kantenfolge bestimmt. Eine Schlinge bildet einen Kreis der Länge 1; ein paralleles Kantenpaar bildet einen Kreis der Länge 2. In einem schlichten Graphen haben alle Kreise eine Länge von mindestens 3. Einen Kreis der Länge 3 nennen wir auch ein **Dreieck**.

1.1.3 Zusammenhang

Ein Graph $H = (W, F)$ ist ein **Untergraph** des Graphen $G = (V, E)$, wenn $W \subseteq V$ und $F \subseteq E$ gilt. Es sei $W \subseteq V(G)$ eine Teilmenge der Knotenmenge des Graphen G . Ein Untergraph $H = (W, F)$ von G , der alle Kanten aus G enthält, die zwei Knoten aus W verbinden, heißt ein von der Teilmenge W **induzierter Untergraph** von G . Ein **aufspannender Untergraph** $H = (V, F)$ eines Graphen $G = (V, E)$ besitzt dieselbe Knotenmenge wie der Ausgangsgraph.

Das Bild 1.3 zeigt einen Graphen und einen darin enthaltenen Untergraphen. Ein Graph $G = (V, E)$ heißt **zusammenhängend**, wenn zwischen je zwei Knoten u und v seiner Knotenmenge ein Weg existiert. Ein maximaler zusammenhängender Untergraph eines Graphen G heißt eine **Komponente** von G . Das Bild 1.4 zeigt einen nicht zusammenhängenden Graphen mit vier Komponenten. Wenn H ein Untergraph von G ist, so gilt für den Maximalgrad $\Delta(H) \leq \Delta(G)$. Gilt diese Relation auch für den Minimalgrad?

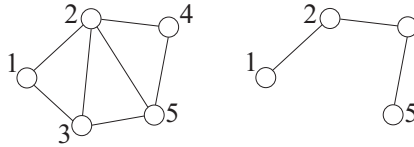


Bild 1.3: Ein Graph und ein Untergraph dieses Graphen

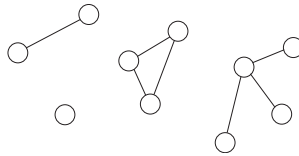


Bild 1.4: Ein nicht zusammenhängender Graph

1.2 Operationen mit Graphen

Für die Beschreibung von Eigenschaften von Graphen und für die Berechnung von Kenngrößen von Graphen sind oft strukturelle Umformungen eines Graphen erforderlich. Wir beschreiben im Folgenden einige wichtige Operationen mit Graphen.

1.2.1 Entfernen von Knoten und Kanten

Es sei $G = (V, E)$ ein Graph. Das **Entfernen einer Kante** $e \in E$ erzeugt aus G einen neuen Graphen $G - e = (V, E \setminus \{e\})$. Wenn $F \subseteq E$ eine Kantenmenge des Graphen $G = (V, E)$ ist, so sei $G - F$ der Graph, der aus G durch Entfernen aller Kanten aus F hervorgeht. Man überzeugt sich leicht, dass die Reihenfolge des Entfernehmens der Kanten aus F hierbei keine Rolle spielt.

Für einen Knoten $v \in V$ definieren wir $G - v$ als den Graphen, der aus G durch **Entfernen des Knotens** v hervorgeht. Das Entfernen eines Knotens v schließt hierbei das gleichzeitige Entfernen aller zu v inzidenten Kanten des Graphen ein. Auch diese Operation verallgemeinern wir für eine beliebige Knotenmenge $X \subseteq V$. Der Graph $G - X$ ist dann der Graph, der durch Entfernen aller Knoten aus X aus dem Graphen G hervorgeht.