

## 7 Grafuri

### 7.1 Obiective

Scopul acestui laborator este de a prezenta câteva noțiuni legate de grafuri, modurile de reprezentare și traversare a lor.

### 7.2 Noțiuni teoretice

#### 7.2.1 Noțiuni de bază

**Graf orientat:** Graful orientat sau digraful  $G = (V, E)$  este perechea formată din mulțimea  $V$  de vârfuri și mulțimea  $E \subset V \times V$  de arce.

**Arc:** Un arc este o pereche ordonată de vârfuri  $(v, w)$ , unde  $v$  este baza arcului, iar  $w$  este vârful arcului. În alți termeni se spune că  $w$  este adiacent lui  $v$ .

**Graf neorientat:** Un graf neorientat sau prescurtat  $G = (N, R)$  este perechea formată din mulțimea  $N$  de noduri și mulțimea  $R$  de muchii. O muchie este o pereche neordonată  $(v, w) = (w, v)$  de noduri. Definițiile prezentate rămân valabile și în cazul grafurilor neorientate.

**Cale:** O cale este o succesiune de vârfuri  $v[1], v[2], \dots, v[k]$ , astfel că există arcele  $(v[1], v[2]), (v[2], v[3]), \dots, (v[k-1], v[k])$  în mulțimea arcelor  $E$ . Lungimea căii este numărul de arce din cale. Prin convenție, calea de la un nod la el însuși are lungimea 0.

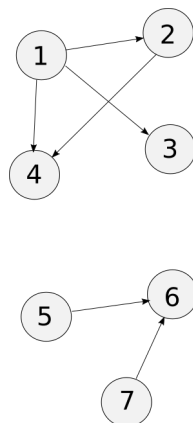
**Căi simple:** O cale este simplă, dacă toate vârfurile, cu excepția primului și ultimului sunt distincte între ele.

**Ciclu:** Un ciclu este o cale de la un vârf la el însuși.

**Etichetare:** Un graf orientat etichetat este un graf orientat în care fiecare arc și/sau vârf are o etichetă asociată, care poate fi un nume, un cost sau o valoare de un tip oarecare.

**Graf conex:** Un graf orientat este tare conex, dacă oricare ar fi vârfurile  $v$  și  $w$  există o cale de la  $v$  la  $w$  și una de la  $w$  la  $v$ .

**Subgrafuri:** Un graf  $G' = (V', E')$  este subgraf al lui  $G$  dacă  $V' \subset V$  și  $E' \subset E$ . Se spune că subgraful indus de  $V \subset V$  este  $G' = (V', E \cap (V' \times V'))$ .



Vârfuri :

1, 2, 3, 4, 5, 6, 7

Arce:

$\{1, 2\}, \{1, 3\}, \{1, 4\}, \{2, 4\}, \{5, 6\}, \{7, 6\}$

Figure 7.1: Un graf format din două elemente conexe, cu listele de vârfuri și arce date

### 7.2.2 Moduri de reprezentare

Atât grafurile orientate, cât și cele neorientate se reprezintă frecvent sub două forme: matricea de adiacențe și listele de adiacențe.

Astfel, pentru graful orientat  $G = (V, E)$  unde  $V$  este mulțimea vârfurilor  $V = \{1, 2, \dots, n\}$ , matricea de adiacențe  $A$  va fi definită astfel:

$$A[i][j] = \begin{cases} 1 & \text{if } (i, j) \in E \\ 0 & \text{if } (i, j) \notin E \end{cases}$$

Matricea de adiacențe etichetată  $A$  (sau matricea costurilor) va fi definită astfel:

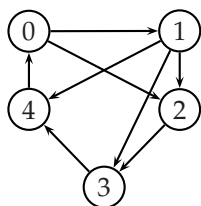
$$A[i][j] = \begin{cases} \text{label of arc } (i, j) & \text{if } (i, j) \in E \\ \text{an arbitrary symbol} & \text{if } (i, j) \notin E \end{cases}$$

Matricea de adiacențe este simetrică pentru grafuri neorientate și nesimetrică pentru cele orientate.

Grafurile pot fi reprezentate prin matrici prin următoarea structură:

```
struct graph{
    int n; // numarul de noduri
    int ** m; // matricea de adiacenta
}
```

Reprezentarea prin liste de adiacențe folosește mai bine memoria, dar căutarea arcelor este mai greoaie. În această reprezentare, pentru fiecare nod se păstrează lista arcelor către nodurile adiacente. Întregul graf poate fi reprezentat printr-un tablou indexat după noduri, fiecare intrare în tablou conținând adresa listei nodurilor adiacente. Lista nodurilor adiacente poate fi dinamică sau statică.

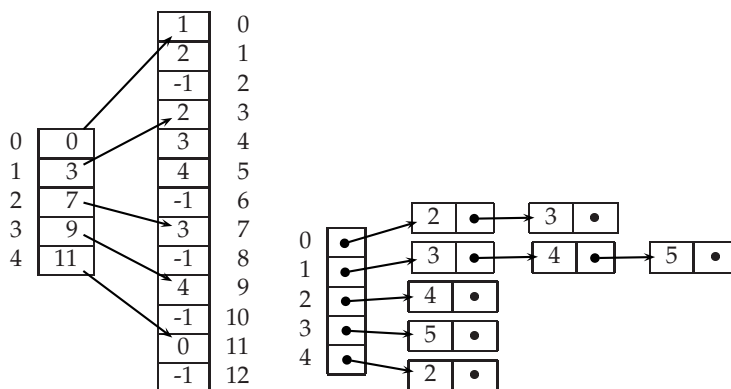


(a) Graf orientat.

	0	1	2	3	4
0	0	1	1	0	0
1	0	0	1	1	1
2	0	0	0	1	0
3	0	0	0	0	1
4	1	0	0	0	0

(b) Matrice de adiacența pentru graful din figura Figure 7.2(a)

Figure 7.2: Un graf orientat și matricea sa de adiacență



(a) Listă de adiacență statică.

(b) Listă de adiacență dinamică.

Figure 7.3: Listele de adiacență pentru graful din figura 7.2(a)

### Explorarea în lățime

Explorarea în lățime constă în următoarele acțiuni:

1. Se trece într-o coadă vidă nodul de pornire;
2. Se trece extrage din coadă câte un nod care este prelucrat și se adaugă toate nodurile adiacente lui neprelucrate;
3. Se repetă pasul 2 până când coada devine vidă.

Algoritmul este următorul:

```
enum { NEVIZITAT, VIZITAT };
void bfs( int nrNoduri, int nodSursa )
{
    int vizitate[ nrNoduri ]; /* marcarea nodurilor vizitate */
    Coada Q; /* coada nodurilor - intregi */
    int i, v, w; /* noduri */

    initializeaza( Q );
    for ( i = 0; i < nrNoduri; i++ ) /* marcam toate nodurile ca nevizitate */
        vizitate[ i ] = NEVIZITAT;
    vizitate[ nodSursa ] = VIZITAT; /* marcam nodul sursa ca vizitat */
    procesam informatia pt nodSursa;
    introducere in coada( nodSursa, Q );
    /* nodSursa va fi primul nod scos din coada */
    while( ! goal\ u a( Q ) )
    {
        v = scoate din coad\ u a( Q );
        for ( fiecare nod w adiacent cu v )
            if ( vizitate[ w ] == NEVIZITAT )
            {
                vizitate[ w ] = VIZITAT;
                proces\ u am informatia pt w;
                introducere in coada( w, Q );
            }
    }
}
```

O trasare a pașilor relevanți pentru căutarea în lățime este prezentată în figura 7.4.

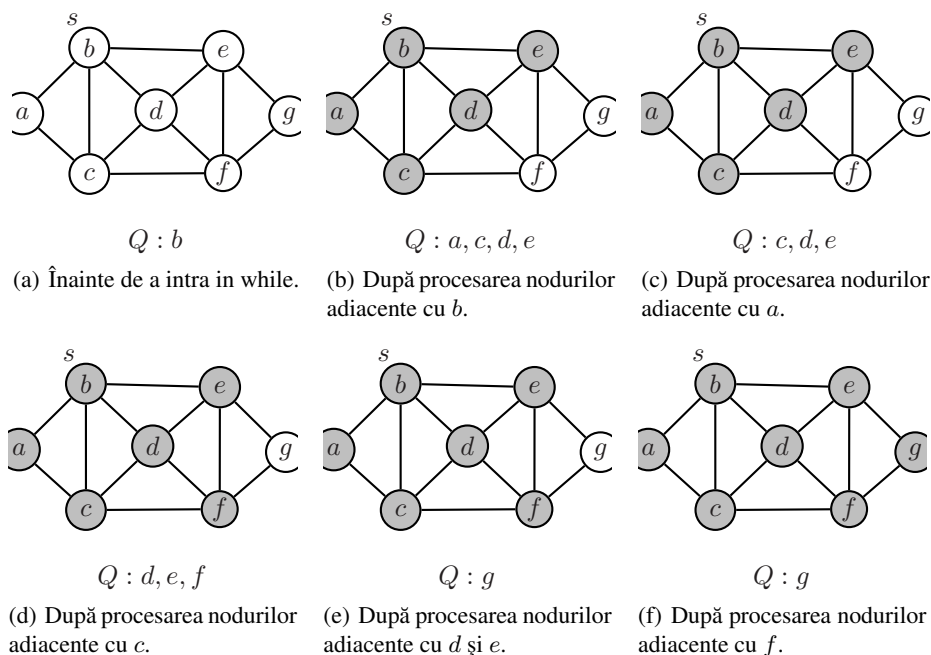


Figure 7.4: O trasare a căutării în lățime pe un graf.

## 7.3 Mersul lucrării

### 7.3.1 Probleme Obligatorii

1. Implementați bazându-vă pe codul descris în lucrare un program pentru a parcurge un graf citit din fișier în lățime. Scrieți în alt fișier nodurile parcurse, în ordine.

2. Citind de la tastatură un graf, si două noduri să se afișeze dacă cele două noduri sunt conectate.

### **7.3.2 Probleme Optionale**

1. Să se implementeze o aplicație care să detecteze dacă un graf este bipartit.
2. Să se implementeze o aplicație care citind două noduri de la tastatură sa afișeze distanța minimă dintre ele.

### **7.3.3 Probleme Suplimentare (pentru punct in plus la nota de la colocviu)**

1. Folosiți parcurgerea în lățime pentru a detecta existența ciclurilor într-un graf.