

Documentação do Trabalho Prático II da disciplina de Algoritmos I

Cecília Kind - 2019054420

1. Introdução:

Esta documentação se refere ao Trabalho Prático II da disciplina de Algoritmos I. A proposta do trabalho é desenvolver um programa para auxiliar no gerenciamento de voos de uma companhia aérea. O trabalho foi implementado em C++ seguindo os princípios da programação orientada a objetos. A solução do problema utilizou os conceitos de componentes fortemente conectados e o algoritmo de Kosaraju foi determinante na resolução. As demais seções presentes neste documento abordam a modelagem do programa (seção 2), as estruturas de dados e algoritmos (seção 3) e a complexidade assintótica dos algoritmos (seção 4).

2. Modelagem:

O problema foi modelado por meio de um grafo direcionado sem pesos em que cada vértice representa um aeroporto e uma aresta de um vértice P para um vértice Q indica que há um voo direto de P para Q.

O problema consiste em determinar o número mínimo de rotas que precisam ser adicionadas a uma malha aérea para permitir que a partir de um aeroporto qualquer consiga atingir todos os demais. No contexto de grafos, o problema consiste em determinar o número mínimo de arestas que precisam ser adicionadas para que o grafo seja fortemente conectado.

A solução do problema utiliza o algoritmo de Kosaraju para determinar o número de componentes fortemente conectados no grafo. A partir disso, cada componente passa a ser interpretado como um único vértice, e as arestas que conectam componentes distintos são mantidas. Finalmente, é necessário determinar quantas arestas são necessárias adicionar para tornar esse novo grafo fortemente conectado. Para isso, é considerado o número de vértices nesse novo grafo que não possuem nenhuma aresta saindo deles, e o número de vértices que não possuem nenhuma aresta dirigindo-se a eles. O resultado final é o número maior entre as duas somas, pois indica o número mínimo de arestas que devem ser acrescentadas para formar um ciclo que engloba todos os vértices do grafo, tornando-o fortemente conectado.

3. Estruturas de dados e algoritmos

- As principais estruturas utilizadas
 - lista de adjacência - `vector<int> g[n]`: utilizada para armazenar o grafo original
 - lista de adjacência - `vector<int> g_reverso[n]`: utilizada para armazenar o grafo transposto.
 - Vetores auxiliares - `explored`, `início`, `fim`, `antecessor`: utilizados para auxiliar a busca em largura, registrando os nós que foram visitados, o tempo de início e término e os antecessores de cada vértice.
 - Vetor - `component`: utilizado para armazenar em cada vértice original o índice do componente a que ele pertence.

Vetores auxiliares - count_out_edges e count_in_edges: utilizados para fazer a contagem do número de arestas entrando e saindo de cada vértice dos componentes.

- Algoritmos principais:

DFS1 (vértice origem, grafo, vetores auxiliares)

Seleciona um vértice V ainda não visitado

Para cada vértice W alcançado diretamente de V ainda não visitado:

Incrementa o tempo em uma unidade

Marca como explorado

Marca V como antecessor

Determina o tempo inicial com o valor de tempo

Chama a DFS para W

Incrementa o tempo em uma unidade

Determina o tempo final de V com o valor de tempo

Marca V como explorado

DFS2 (vértice origem, grafo, índice do componente, vetor de componentes)

Seleciona um vértice V ainda não visitado na ordem de maior tempo de término:

Para cada vértice W alcançado diretamente de V ainda não visitado:

Marca no vetor de índices na posição de W o índice do componente

Chama a DFS para W

Incrementa o tempo em uma unidade

Marca no vetor de índices na posição de V o índice do componente

Kosaraju (grafo, número de vértices, estruturas auxiliares):

Chama BFS1 até que todos os vértices sejam explorados

Inverte o grafo

Ordena os vértice na ordem de maior tempo de término da BFS

Chama BFS2 até que todos os vértices sejam explorados

count_needed_edges(grafo, número de componentes, vetor de componentes)

Para cada vértice V:

Para cada vértice W alcançado diretamente a partir de V:

Se V e W não possuem o mesmo índice no vetor de componentes:

Incrementa em 1 a conta de arestas saindo de V

Incrementa em 1 a conta de arestas entrando em W

Conta o número de zeros no vetor que armazena o número de arestas direcionadas a cada vértice.

Conta o número de zeros no vetor que armazena o número de arestas saindo de cada vértice.

O maior entre os dois números é o resultado.

- Corretude do algoritmo:

Como visto em sala, o algoritmo de Kosaraju mapeia corretamente os componentes fortemente conectados em um grafo. Pela definição de um grafo fortemente conectado, é necessário que cada vértice possua pelo menos uma aresta de entrada e uma aresta de saída. Considerando que os componentes encontrados pelo algoritmo de Kosaraju são fortemente conectados, para garantir que todo o grafo seja fortemente conectado deve-se garantir que há uma aresta saindo e uma entrando em cada componente encontrado anteriormente. Assim, o algoritmo implementado conta o número de componentes que não possui arestas entrando, o número de componentes que não possui arestas saindo, e define como resultado o maior entre os dois números calculados. O maior número é utilizado pois ao se acrescentar uma aresta saindo de um componente, consequentemente aumenta o grau de entrada de outro componente. Vale lembrar que este resultado indica apenas o número necessário de arestas, mas não indica como inserir as arestas para que o resultado seja alcançado.

4. Análise de complexidade:

Seja N o número de vértices e M o número de arestas:

Complexidade de espaço:

Principais estruturas:

- Lista de adjacência para representar o grafo e o grafo transposto: $O(M+N)$
- Vetores auxiliares: $O(n)$ - todos os vetores auxiliares tem tamanho igual ao número de vértices.

Complexidade de tempo:

Principais funções:

- `first_dfs` e `second_dfs`: os dois algoritmos implementam a DFS, que possui complexidade $O(M+N)$
- Kosaraju: o algoritmo de Kosaraju aplica o DFS duas vezes $O(M+N)$ e inverte o grafo $O(M)$ uma vez.
- `count_needed_edges`: Conta as arestas externas $O(M)$ e verifica os vértices que não possuem arestas saindo ou entrando $O(N)$.
- `main`: Realiza a chamada das demais funções: $O(M+N)$

5. Conclusão:

Este trabalho teve como base os conceitos do algoritmo de Kosaraju visto em aula. A partir dos conhecimentos de grafos direcionados e componentes fortemente conectados foi possível desenvolver uma solução simples para o problema de rotas aéreas proposto. A complexidade de tempo do programa é $O(M+N)$ e de espaço $O(M+N)$.