



STRUKTURE PODATAKA LETNJI SEMESTAR 2015/2016

GRAFOVI

Prof. Dr Leonid Stoimenov

*Katedra za računarstvo
Elektronski fakultet u Nišu*

GRAF - PREGLED

- Graf
 - Definicije
 - Terminologija
 - Memorijska reprezentacija
 - Sekvencijalno - matrice
 - Lančano
- Operacije za rad sa grafom
 - ADT
 - Osnovne operacije
 - Traženje puteva
 - Obilazak grafa
 - Topološko sortiranje

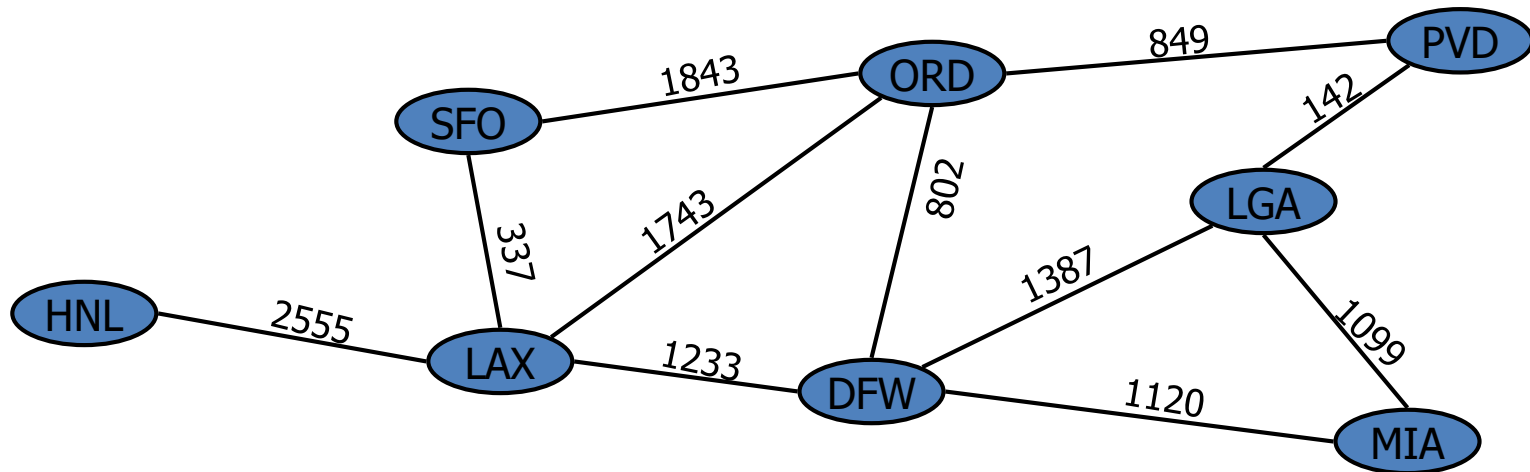
GRAF – PRIMER

- Šta je graf:

- Graf se sastoji od niza čvorova i niza potega.
- Svaki poteg u grafu je određen parom čvorova.

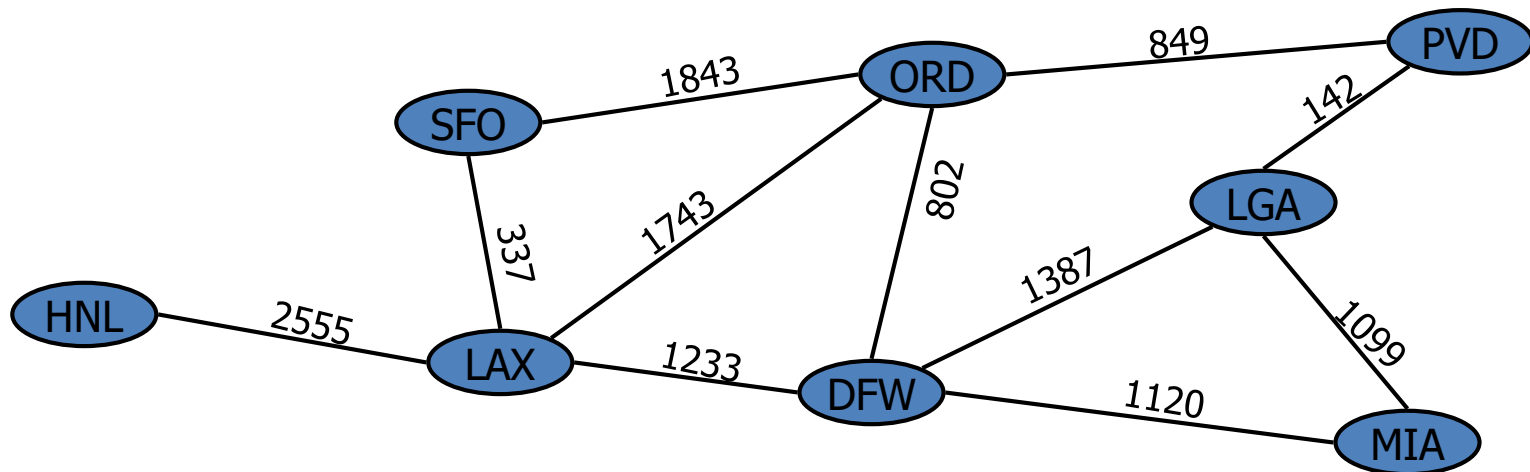
- Primer:

- Čvorovi su aerodromi i sadrže kod aerodroma
- Poteg predstavlja rutu leta između dva aerodroma i sadrži vazdušno rastojanje



GRAF - DEFINICIJE

- Graf je uređeni par (V, E) , gde je
 - V skup temena v , koji se zovu i **čvorovi**
 - E je kolekcija parova čvorova $e=[u,v]$, koji čine **potege** ili **grane**
- Čvorovi i grane čuvaju odgovarajuće vrednosti (graf je **obeležen**)
- Svakom potegu u grafu može biti pridružen broj i takav graf se naziva **težinski graf** ili mreža.
- Nenegativan broj pridružen potegu naziva se **težina**.



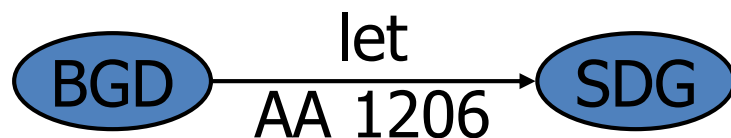
TERMINOLOGIJA

○ Orijetisani poteg

- Uređeni par čvorova (u, v)
- Prvi čvor u je **početni**
- Poteg iz njega **izvire**
- drugi čvor v je **odredišni**
- Poteg u njega **uvire**
- Primer: avio let

○ Orijetisani graf - digraf

- Svi potezi su orijentisani
- Primer: Mreža avio ruta

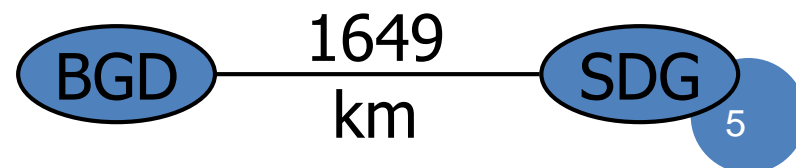


○ Neorijetisani poteg

- Neuređeni par (u, v)
- Primer: trasa avio leta

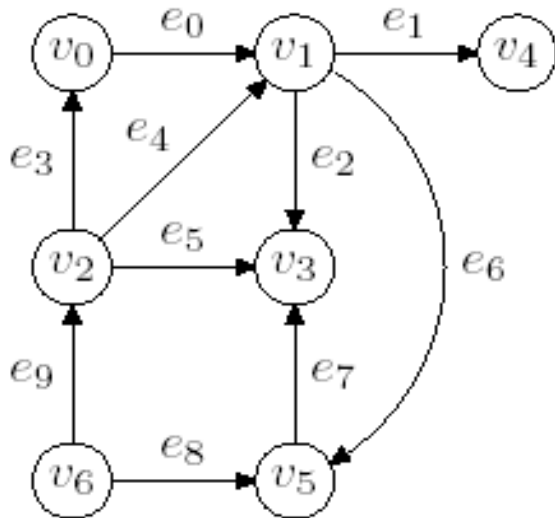
○ Neorijetisani graf

- Svi potezi su neorijentisani
- Primer: Mreža letova između gradova



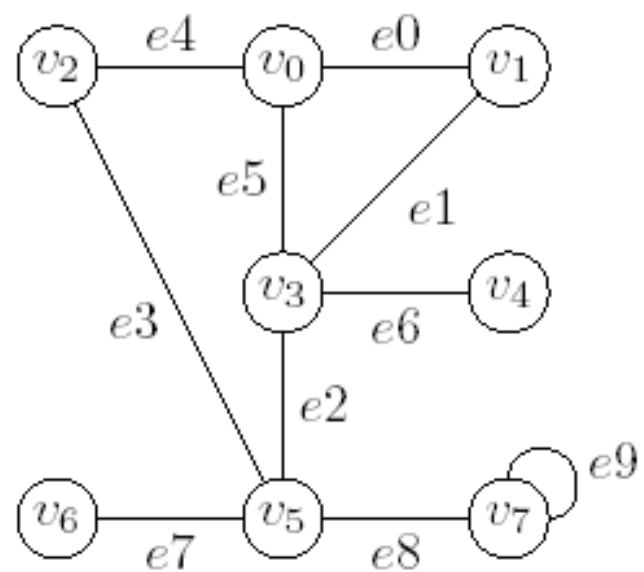
PRIMER GRAFOVA

○ Orijentisani



$V = \{v_0, v_1, v_2, v_3, v_4, v_5, v_6\}$
 $E = \{e_0 = (v_0, v_1), e_1 = (v_1, v_4),$
 $e_2 = (v_1, v_3), e_3 = (v_2, v_0), e_4 = (v_2, v_1),$
 $e_5 = (v_2, v_3), e_6 = (v_1, v_5), e_7 = (v_5, v_3),$
 $e_8 = (v_6, v_5)\}$

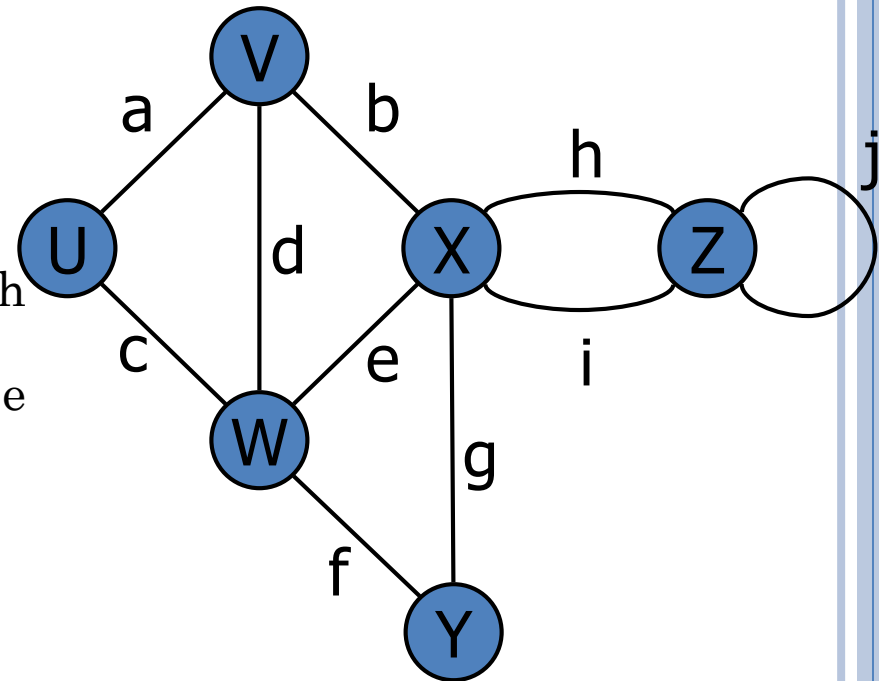
$V = \{v_0, v_1, v_2, v_3, v_4, v_5, v_6, v_7\}$
 $E = \{e_0 = \{v_0, v_1\}, e_1 = \{v_1, v_3\},$
 $e_2 = \{v_3, v_5\}, e_3 = \{v_2, v_5\}, e_4 = \{v_0, v_2\},$
 $e_5 = \{v_0, v_3\}, e_6 = \{v_3, v_4\}, e_7 = \{v_5, v_6\},$
 $e_8 = \{v_5, v_7\},$
 $e_9 = \{v_7, v_7\}\}$



○ Neorijentisani

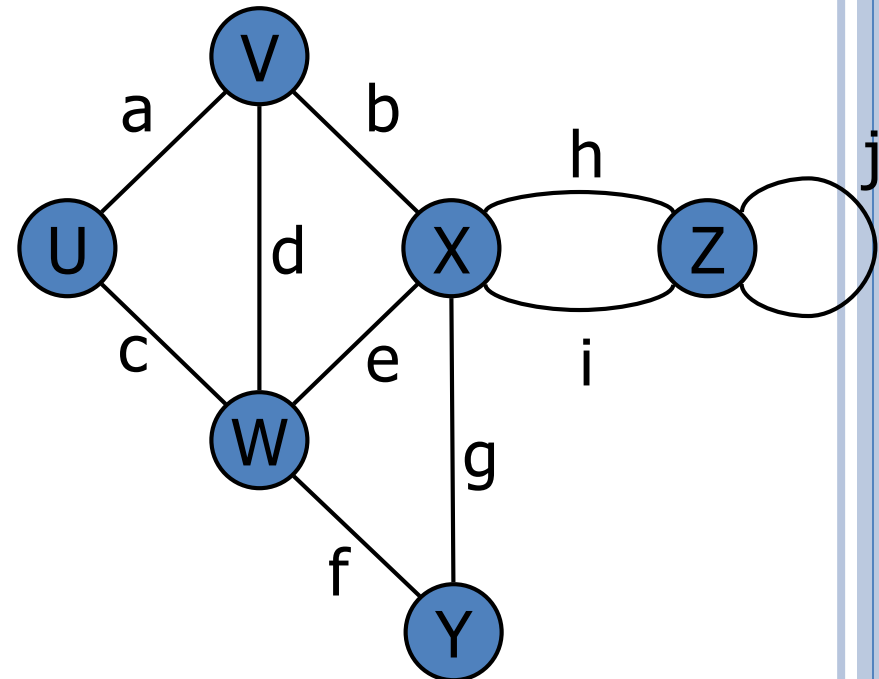
TERMINOLOGIJA (NAST.)

- **Završni čvorovi** nekog potega
 - Krajnje tačke potega
 - U i V su završni čvorovi za a
- **Incidentnost** potega i čvorova
 - Grana e je **incidentna** (vezana) za čvor v ukoliko je v jedna od krajnjih tačaka potega
 - Čvor v je **incidentan** potegu x ako je v jedan od čvorova u uređenom paru čvorova koji čine poteg x.
 - a, d, i b su *incidentni* za V
- **Susedni čvorovi**
 - Čvor u je susedan čvoru v ako postoji poteg od u do v.
 - Ako je čvor u susedan čvoru v onda se v naziva **sledbenik** čvora u, a čvor u je **prethodnik** čvora v.
 - U i V su susedni



TERMINOLOGIJA (3)

- **Stepen čvora $\deg(u)$**
 - broj poteza incidentnih njemu
 - X ima *stepen* $\deg(X)=5$
- **Izolovan čvor**
 - Ako je $\deg(u)=0$
- **Orijetisani graf**
 - Ulazni stepen čvora $\text{indeg}(u)$
 - Izlazni stepen čvora $\text{outdeg}(u)$
- **Paralelni potezi**
 - Potezi između dva čvora
 - Potezi h, i su *paralelni potezi*
- **Petlja (Self-loop)**
 - Potez koji počinje i završava se u istom čvoru.
 - j je *petlja*



TERMINOLOGIJA (4)

○ Put u grafu

- Sekvenca čvorova i potega
- Počinje čvorom
- Završava se čvorom
- Za svaki potez su poznati završni čvorovi

○ *Put dužine n* od čvora u do čvora v se definiše kao sekvenca od $n+1$ čvorova $(v_0, v_1, v_2, \dots, v_n)$ tako da je $v_0 = u$, $v_n = v$.

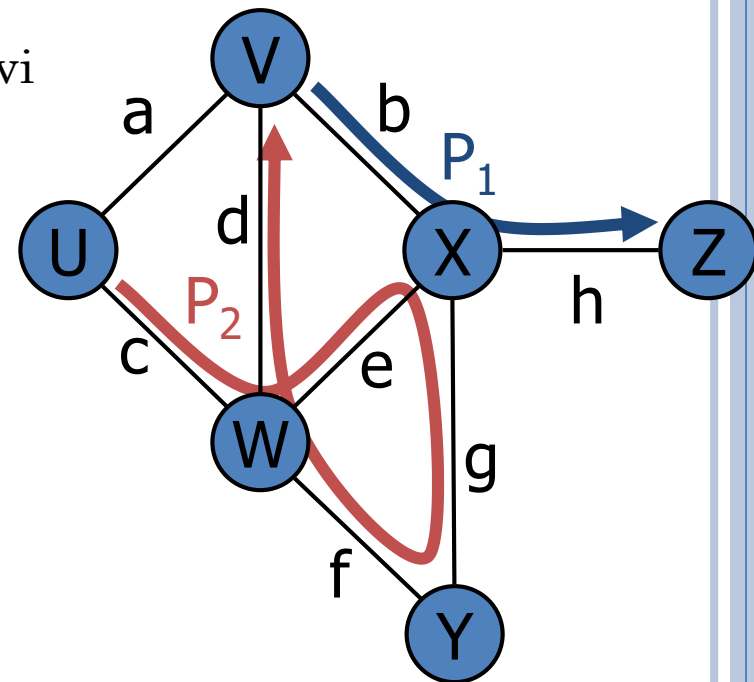
- Za svaki čvor i između 1 i k važi da su čvorovi v_i i v_{i+1} susedni.
- Dužina puta = broja grana na putu n

○ Prost put (Simple path)

- Put kod koga su svi čvorovi i potezi različiti

○ Primer

- $P_1 = (V, b, X, h, Z)$ je prost put
- $P_2 = (U, c, W, e, X, g, Y, f, W, d, V)$ je put koji nije prost



TERMINOLOGIJA (5)

○ Zatvoreni put

- Kružni put
- $v_0 = v_n$
- Prost zatvoren put

○ Ciklus (Cycle)

- Cirkularna sekvenca čvorova i poteza
- Svaki potez je definisan završnim čvorovima
- Put od čvora do njega samog se naziva *ciklus*.

○ Prost ciklus

- Ciklus kod koje su svi čvorovi i potezi različiti

○ Def: Zatvoren prost put dužine ≥ 3

○ K-ciklus

- Ciklus dužine k

○ Ciklus dužine 1 = petlja

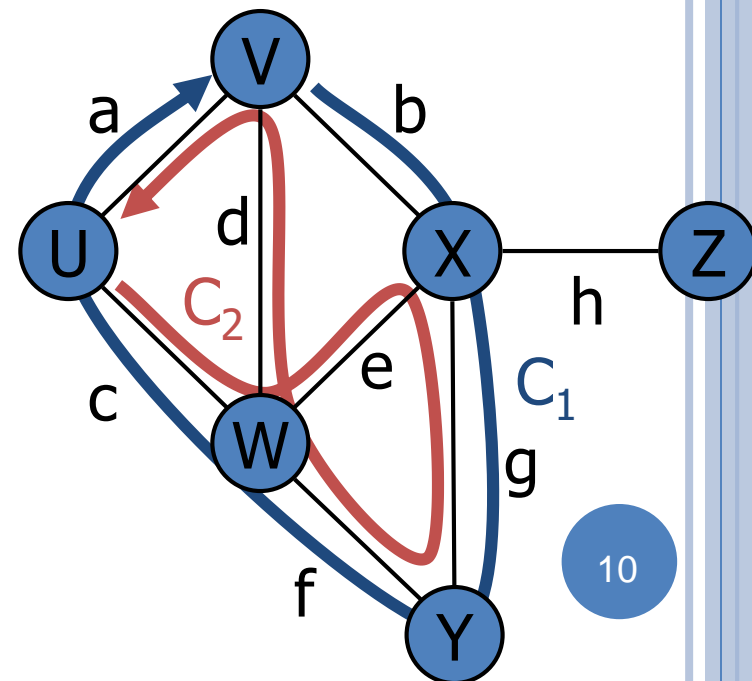
Primer

$C_1 = (V, b, X, g, Y, f, W, c, U, a, \downarrow)$

je prost ciklus

$C_2 = (U, c, W, e, X, g, Y, f, W, d, V, a, \downarrow)$

je ciklus koji nije prost

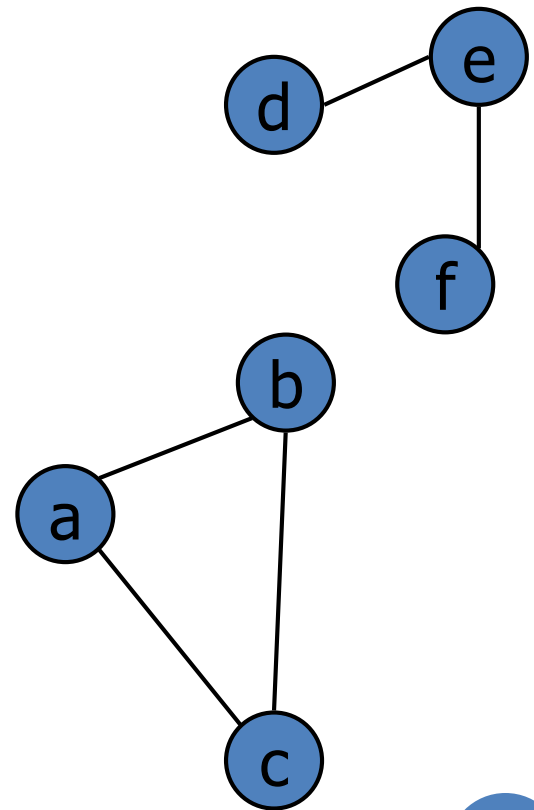


TERMINOLOGIJA (6)

- Aciklični graf
 - Graf koji nema cikluse
- Orijetisani aciklični graf
 - Orijentisani graf bez ciklusa
- Povezani graf
 - **akko** postoji prost put između bilo koja dva njegova čvora
- Strogo povezani graf
 - **akko** postoji samo po jedan put iz svakog čvora do svih ostalih čvorova

TERMINOLOGIJA (7)

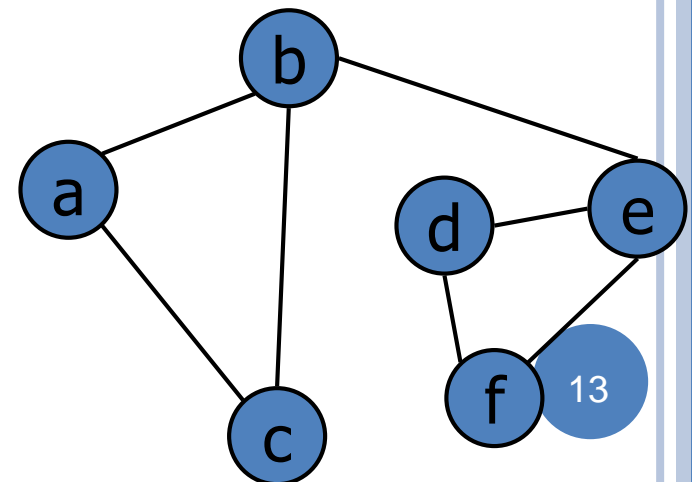
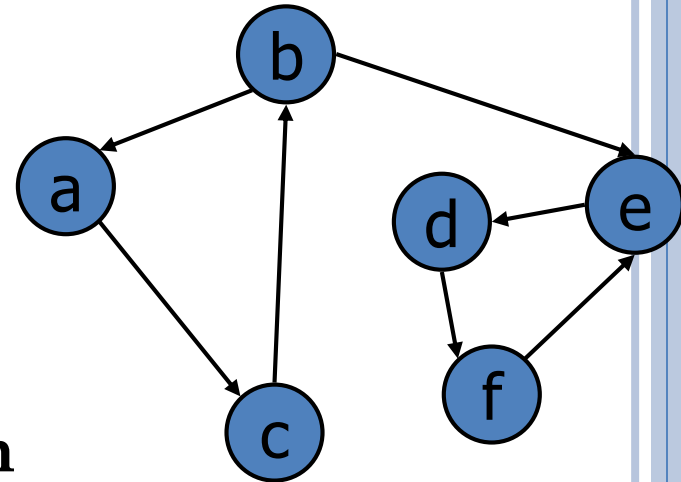
- Neorijentisani graf je povezan ako postoji put u grafu između svakog para čvorova
- Primer: Nepovezan graf (ne postoji put između a i d)
 - $V=\{a,b,c,d,e,f\}$
 - $E=\{(a,b),(a,c),(b,c),(d,e),(e,f)\}$
- **Povezane** komponente – povezani podgrafovi grafa
- **Izolovane** komponente – izdvojeni podgrafovi grafa



TERMINOLOGIJA (8)

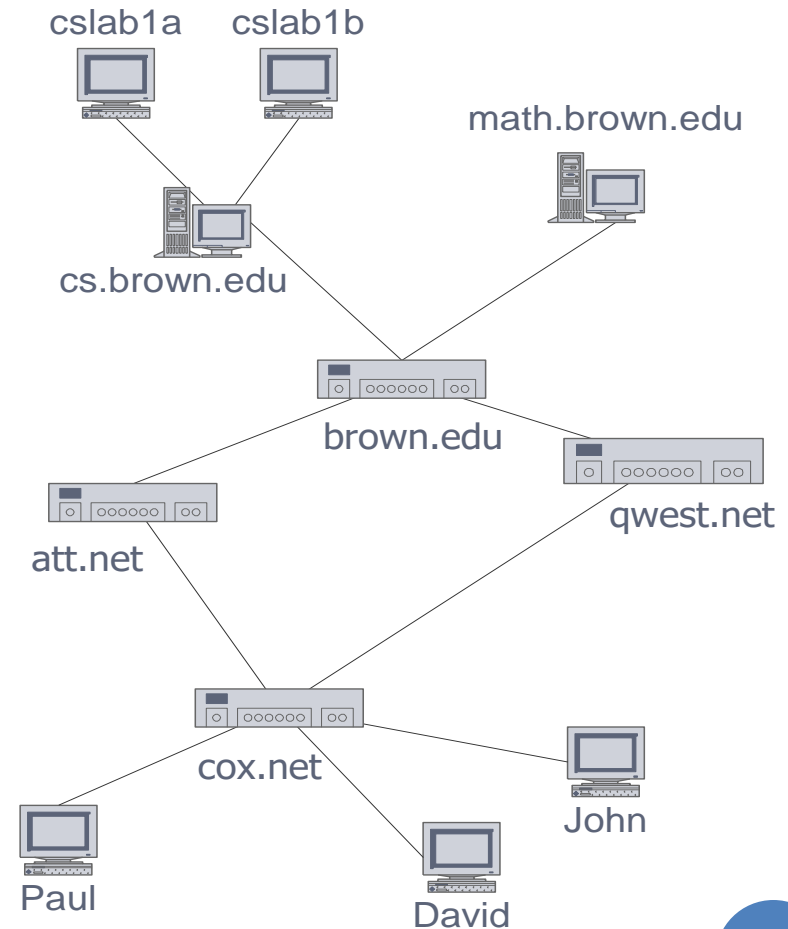
- Orijentisani graf – **strogo** i **slabo** povezan
- Orijentisani graf je **strogo povezan** ako postoji put u grafu između svakog para čvorova
- Orijentisani graf je **slabo povezan** ako je odgovarajući neorijetisani graf povezan

Primer: Graf nije strogo povezan, ali je slabo povezan (ne postoji put između nekog od čvorova d,e,f i čvorova a,b,c)



PRIMENA GRAFOVA

- Elektronska kola
 - Štampane ploče
 - Integrisana kola
- Transportne mreže
 - Mreža puteva
 - Mreža letova
- Računarske mreže
 - LAN
 - Internet
 - Web
- Baze podataka
 - Entity-relationship diagram
- ...



SEKVENCIJALNA REPREZENTACIJA – MATRICA SUSEDSTVA

○ Matrica susedstva

- Dimenzije: $n \times n$, gde je n broj čvorova
- Elementi m_{ij} matrice definišu broj potega koji spajaju čvorove i i j :

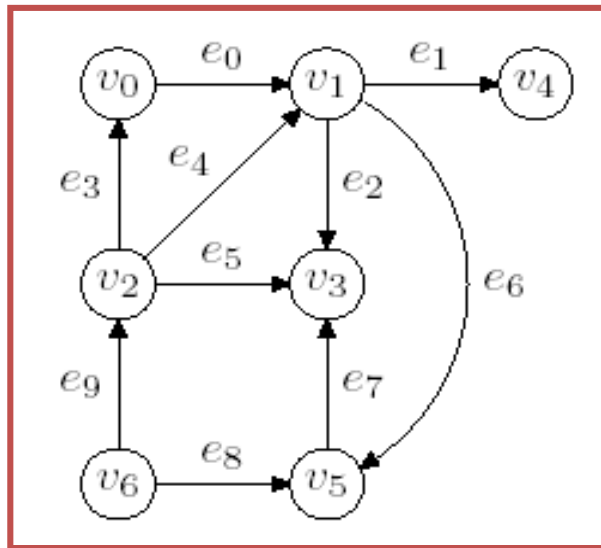
$$A_{i,j} = \begin{cases} 1 & (v_i, v_j) \in E \\ 0 & (v_i, v_j) \notin E \end{cases}$$

- Za neorijentisani graf matrica susedstva je **simetrična** u odnosu na glavnu dijagonalu
- Za digrafove to ne mora biti slučaj.
- Prema gornjoj definiciji, ako u čvoru i ne postoji petlja, tada je element $m_{ii} = 0$

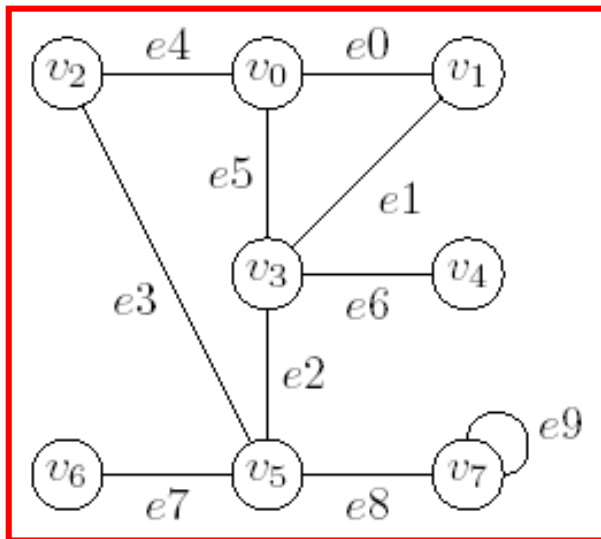
MATRICA SUSEDSTVA (NAST.)

- Generalizacija matrice susedstva:
 - Element matrice m_{ij} je jednak broju grana između dva čvora v_i i v_j
 - A_{ij} = broj grana između v_i i v_j
- Graf sa relativno malo potega je **redak** (sparse),
- Graf sa mnogo potega je **gust** (dense)
- Redak graf $G=(V,E)$: $|E|=O(|V|)$
- Gust graf $G=(V,E)$: $|E|=O(|V|^2)$
 - $|V|$ - broj čvorova
 - $|E|$ - broj grana

PRIMER MATRICE SUSEDSTVA



	0	1	2	3	4	5	6
0	0	1	0	0	0	0	0
1	0	0	0	1	1	1	0
2	1	1	0	1	0	0	0
3	0	0	0	0	0	0	0
4	0	0	0	0	0	0	0
5	0	0	0	1	0	0	0
6	0	0	1	0	0	1	0



	0	1	2	3	4	5	6	7
0	0	1	1	1	0	0	0	0
1	1	0	0	1	0	0	0	0
2	1	0	0	0	0	1	0	0
3	1	1	0	0	1	0	0	0
4	0	0	0	1	0	0	0	0
5	0	0	1	1	0	0	1	1
6	0	0	0	0	0	1	0	0
7	0	0	0	0	0	1	0	1

MATRICA TEŽINA

○ Težinski graf

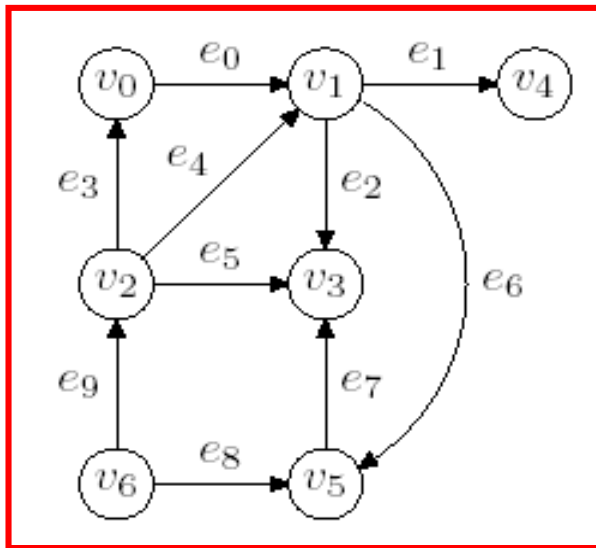
- Ako je svakom potežu dodeljena težina
- Matrica susedstva -> **matrica težina**
- Vrednost elementa matrice težina w_{ij} koji definiše potež od čvora i do čvora j :
 - umesto 1 sadrži vrednost težine tog poteža
 - 0 ili ∞ , u zavisnosti od implementacije

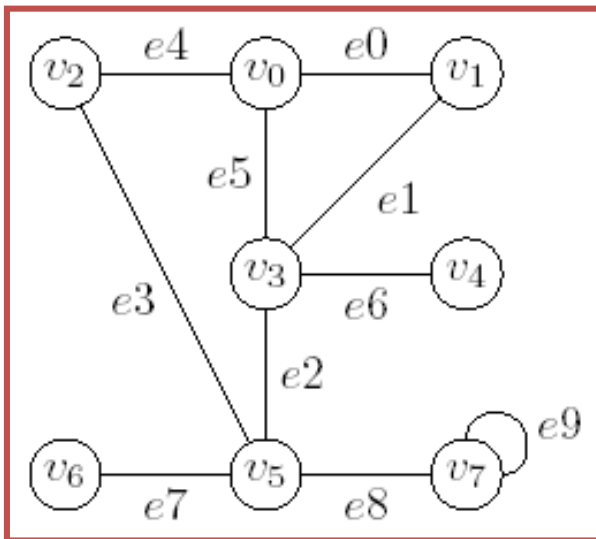
$$w_{ij} = \begin{cases} t & (v_i, v_j) \in E \\ \infty & (v_i, v_j) \notin E \end{cases}$$

SEKVENCIJALNA REPREZENTACIJE - MATRICA INCIDENCIJE

- Matrica incidencije – zasniva se na incidenciji čvorova i potega
- Neka graf G ima n čvorova (v_0, \dots, v_{n-1}) i m potega (e_0, \dots, e_{m-1})
- Dimenzije matrice su $n \times m$ ($|V| \times |E|$)
- Matrica incidencije je matrica čiji je element m_{ij} broj koliko puta su čvor v_i i poteg e_j incidentni.
- Vrednosti elementa m_{ij} :
 - 0 - nisu incidentni,
 - 1 - incidentni
 - [2 - čvor v_i spaja sam sebe (petlja) potegom e_j].
- Ako je graf usmeren, broj može biti +1 (ulazak u čvor) ili -1 (izlazak iz čvora).

PRIMER MATRICE INCIDENCIJE



$$\begin{array}{c}
 \begin{matrix} 0 & 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 & 8 & 9 \end{matrix} \\
 \begin{matrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \\ 5 \\ 6 \end{matrix} \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 & +1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ +1 & -1 & -1 & 0 & +1 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & -1 & -1 & 0 & 0 & 0 & +1 \\ 0 & 0 & +1 & 0 & 0 & +1 & 0 & +1 & 0 & 0 \\ 0 & +1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & +1 & -1 & +1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & -1 \end{pmatrix}
 \end{array}$$


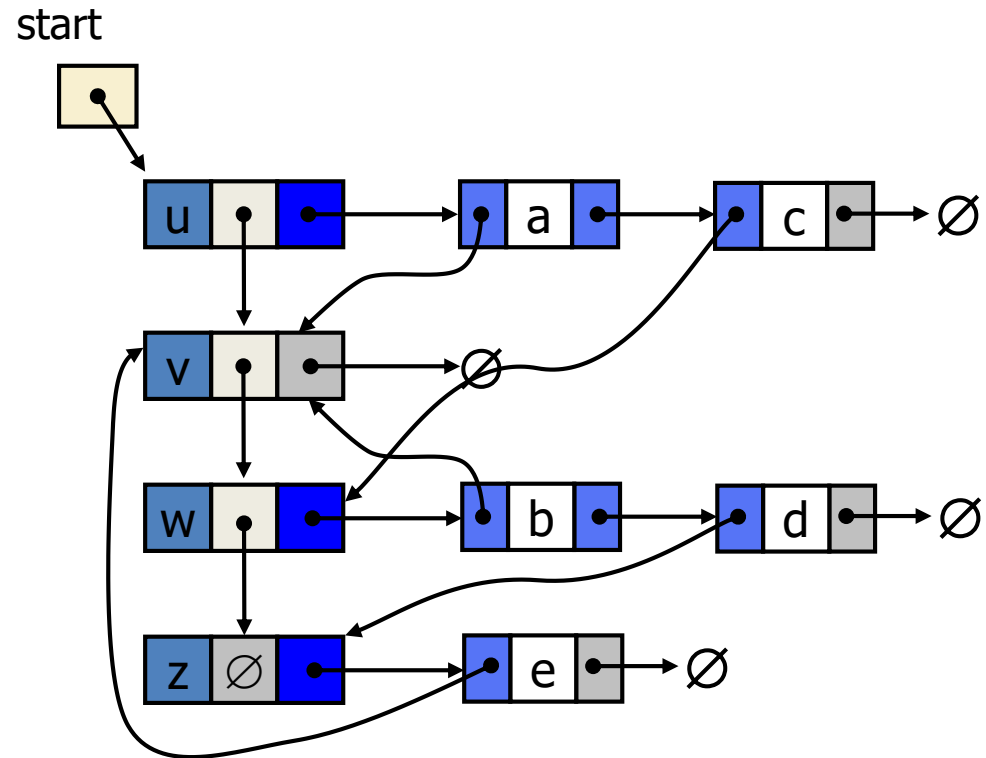
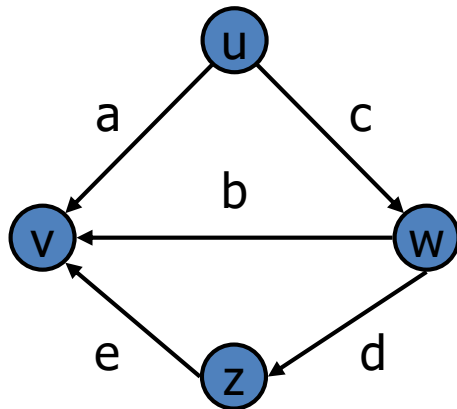
$$\begin{array}{c}
 \begin{matrix} 0 & 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 & 8 & 9 \end{matrix} \\
 \begin{matrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \\ 5 \\ 6 \\ 7 \end{matrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \end{pmatrix}
 \end{array}$$

LANČANA REPREZENTACIJA GRAFA

- Pogodna za retke grafove
- Lančane liste
 - Jedna lančana lista za čvorove
 - Po jedna lančana lista za potege nekog čvora
- Element za čvor:
 - node – vrenost čvora
 - next – pokazivač na sledeći el. u listi
 - adj – pokazivač na listu potega za taj čvor
- Element za poteg:
 - dest – pointer na odredište potega
 - link – sledeći u listi potega
 - Opciono: vrednost potega (napr weight)

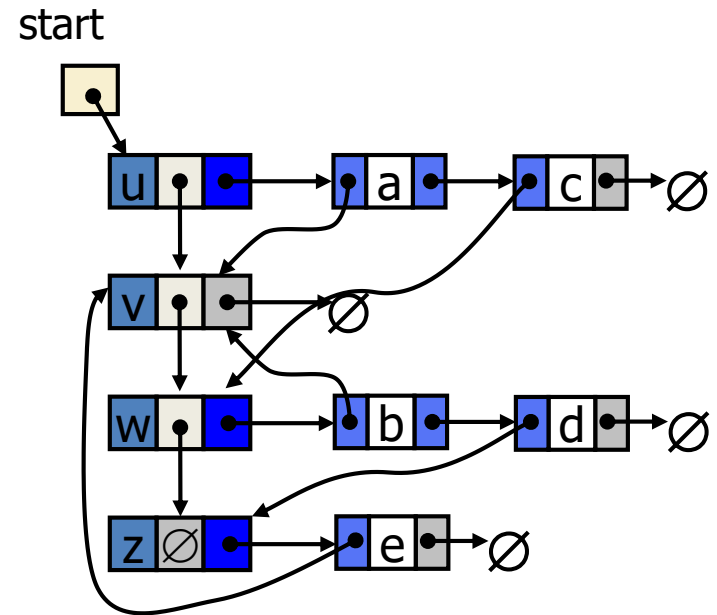


PRIMER LANČANE REPREZENTACIJE GRAFA



GRAF - OPERACIJE

- Traženje puta
 - proizvoljnog puta
 - najkraćeg puta
- Traženje elemenata grafa
 - traženje potega
 - traženje čvora
- Umetanje
 - potega
 - čvora
- Brisanje
 - potega
 - čvora
- Obilazak grafa
- Topološko sortiranje
- Testiranje povezanosti grafa
- Da li graf ima cikluse
- ...



GRAF ADT - OSNOVNE METODE

- Čvorovi i potezi
 - Pozicije
 - Čuvaju elemente
- Accessor metode
 - `aVertex()`
 - `incidentEdges(v)`
 - `endVertices(e)`
 - `isDirected(e)`
 - `origin(e)`
 - `destination(e)`
 - `opposite(v, e)`
 - `areAdjacent(v, w)`
- Update metode
 - `insertVertex(o)`
 - `insertEdge(v, w, o)`
 - `insertDirectedEdge(v, w, o)`
 - `removeVertex(v)`
 - `removeEdge(e)`
- Generičke metode
 - `numVertices()`
 - `numEdges()`
 - `vertices()`
 - `edges()`

Pogledati Praktikum !!

TRAŽENJE PUTEVA U GRAFU

SEKVENCIJALNA REPREZENTACIJA GRAFA

- Element a_k matrice A^k jednak je broju puteva dužine k od čvora v_i do čvora v_j
- Element $b_r(i,j)$ matrice $B_r = A + A^2 + A^3 + \dots + A^r$ jednak je broju puteva dužine $\leq r$ od čvora v_i do čvora v_j
- Matrica puta ili matrica dostupnosti $P = [p_{ij}]$ definiše se kao:

$$p_{ij} = \begin{cases} 1, & \text{ako postoji put iz } v_i \text{ u } v_j \\ 0, & \text{u ostalim slučajevima} \end{cases}$$

TRAŽENJE PUTEVA U GRAFU

SEKVENCIJALNA REPREZENTACIJA GRAFA

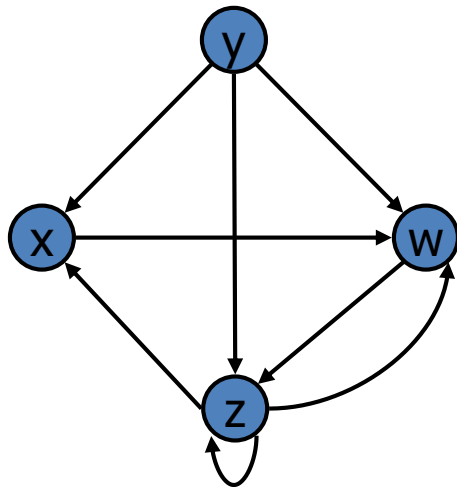
Ako je za orijentisani graf sa ***m*** čvorova

- $A=[a_{ij}]$ matrica susedstva i
- $P=[p_{ij}]$ matrica puta,

Tada je

- $p_{ij}=1$ ako i samo ako matrica $B_m = A + A^2 + A^3 + \dots + A^m$ ima nenulti element b_{ij}
- Ako graf ima m čvorova tada prost put ili ciklus mora biti dužine $\leq m$
- Matrica P **strogo povezanog grafa** nema nultih elemenata

PRIMER IZRAČUNAVANJA MATRICE PUTA P



$$A = \begin{matrix} & \begin{matrix} x & y & z & w \end{matrix} \\ \begin{matrix} x \\ y \\ z \\ w \end{matrix} & \begin{vmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{vmatrix} \end{matrix}$$

$$A^2 = \begin{matrix} & \begin{matrix} x & y & z & w \end{matrix} \\ \begin{matrix} x \\ y \\ z \\ w \end{matrix} & \begin{vmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} \end{matrix}$$

$$A^3 = \begin{matrix} & \begin{matrix} x & y & z & w \end{matrix} \\ \begin{matrix} x \\ y \\ z \\ w \end{matrix} & \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 2 & 2 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} \end{matrix}$$

$$A^4 = \begin{matrix} & \begin{matrix} x & y & z & w \end{matrix} \\ \begin{matrix} x \\ y \\ z \\ w \end{matrix} & \begin{vmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 2 & 3 \\ 1 & 0 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} \end{matrix}$$

$$B_4 = A + A^2 + A^3 + A^4 = \begin{matrix} & \begin{matrix} x & y & z & w \end{matrix} \\ \begin{matrix} x \\ y \\ z \\ w \end{matrix} & \begin{vmatrix} 1 & 0 & 2 & 3 \\ 5 & 0 & 6 & 8 \\ 3 & 0 & 3 & 5 \\ 2 & 0 & 3 & 3 \end{vmatrix} \end{matrix}$$



$$P = \begin{matrix} & \begin{matrix} x & y & z & w \end{matrix} \\ \begin{matrix} x \\ y \\ z \\ w \end{matrix} & \begin{vmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} \end{matrix}$$

y se ne može doseći!

ALGORITAM ZA NALAŽENJE MATRICE PUTA P

- Na osnovu definicije matrice P:

- **Algoritam G.1.** Matrica P za graf sa m čvorova

1. Naći matricu susedstva A
2. Naći redom matrice A^2, A^3, \dots, A^m
3. Naći matricu $B = [b_{ij}] = A + A^2 + A^3 + \dots + A^m$
4. Generisati matricu P korišćenjem matrice B
 - i. $p_{ij}=1$, ako je $b_{ij} \neq 0$
 - ii. $p_{ij}=0$, ako je $b_{ij} = 0$

- Bolja varijanta: Warshall-ov algortiam

WARSHALL-OV ALGORITAM

- Definišemo matrice P_0, P_1, \dots, P_m , tako da je matrica P_k :
 - $P_k[i,j]=1$, ako postoji prost put od čvora v_i do čvora v_j koji ne koristi nijedan drugi čvor osim eventualno čvorova v_1, v_2, \dots, v_k
 - $P_k[i,j]=0$, u ostalim slučajevima.
- Primer:
 - $P_0[i,j]=1$, ako postoji potez od v_i do v_j
 - $P_1[i,j]=1$, ako postoji potez od v_i do v_j , koji ne koristi nijedan drugi čvor osim možda v_1
 - $P_2[i,j]=1$, ako postoji potez od v_i do v_j , koji ne koristi nijedan drugi čvor osim možda v_i i v_j

WARSHALL-OV ALGORITAM (2)

- Može se uočiti da je:
 - $P_0 = A$,
pošto je jedini put od čvora i do čvora j bez prolaska kroz druge čvorove direktan put od i do j
 - $P_m = P$,
pošto put može da prođe kroz bilo koji čvor obeležen od 1 do m .

WARSHALL-OV ALGORITAM (3)

○ Tada važi da je

$$P_k[i,j]=1,$$

ako i samo ako važi jedan od sledeća dva uslova:

- Ako postoji **prost put** od v_i **do** v_j koji ne koristi nijedan drugi čvor osim možda v_1, v_2, \dots, v_{k-1} :

$$P_{k-1}[i,j]=1,$$

- Ako postoji prost put od v_i **do** v_k i prost put od v_k **do** v_j i ako oba ova puta ne koriste nijedan drugi čvor osim možda v_1, v_2, \dots, v_{k-1} :

$$P_{k-1}[i,k]=1 \text{ i } P_{k-1}[k,j]=1$$

WARSHALL-OV ALGORITAM (4)

Posledica:

- Matrica P_k se može dobiti na osnovu prethodne matrice P_{k-1}
- Element $P_k[i,j]$ se može izračunati na osnovu prethodno izračunatih vrednosti:

$$P_k[i,j] = P_{k-1}[i,j] \text{ OR } (P_{k-1}[i,k] \text{ AND } P_{k-1}[k,j])$$

WARSHALL-OV ALGORITAM

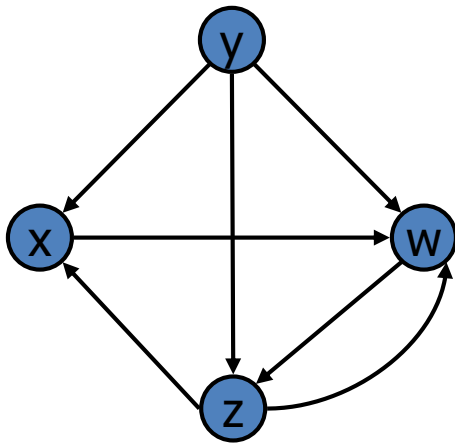
PSEUDOKOD

Algoritam G.2. Warshall-ov algoritam

Warshall(A,m)

1. {// data je matrica susedstva A i broj čvorova m
 // algoritam generiše matricu P
2. **repeat for** (i=1,m) {//inicijalizacija matrice P_0
3. { **repeat for** (j=1,m)
4. { **if** (A[i,j]=0)
5. **then** P[i,j]=0
6. **else** P[i,j]=1 }}
7. **repeat for** k=1,m {//Azuriranje P
8. {**repeat for** i=1,m
9. {**repeat for** j=1,m
10. P[i,j]=P[i,j] **or** (P[i,k] **and** P[k,j]) }}
11. **return }**

WARSHALL-OV ALGORITAM - PRIMER



$$P_0 = A = \begin{array}{c|cccc} & x & y & z & w \\ \hline x & 0 & 0 & 0 & 1 \\ y & 1 & 0 & 1 & 1 \\ z & 1 & 0 & 1 & 1 \\ w & 0 & 0 & 1 & 0 \end{array}$$

$$P_1 = \begin{array}{c|cccc} & x & y & z & w \\ \hline x & 0 & 0 & 0 & 1 \\ y & 1 & 0 & 1 & 1 \\ z & 1 & 0 & 1 & 1 \\ w & 0 & 0 & 1 & 0 \end{array}$$

put preko x

$$P_2 = \begin{array}{c|cccc} & x & y & z & w \\ \hline x & 0 & 0 & 0 & 1 \\ y & 1 & 0 & 1 & 1 \\ z & 1 & 0 & 0 & 1 \\ w & 0 & 0 & 1 & 0 \end{array}$$

put preko x,y

$$P_3 = \begin{array}{c|cccc} & x & y & z & w \\ \hline x & 0 & 0 & 0 & 1 \\ y & 1 & 0 & 0 & 1 \\ z & 1 & 0 & 1 & 1 \\ w & 1 & 0 & 1 & 1 \end{array}$$

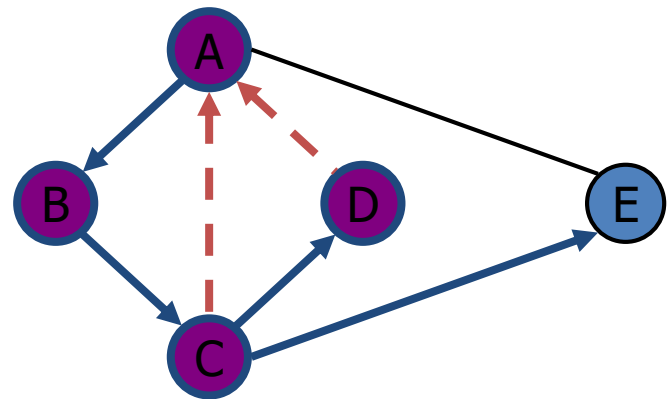
put preko x,y,z

$$P = P_4 = \begin{array}{c|cccc} & x & y & z & w \\ \hline x & 1 & 0 & 1 & 1 \\ y & 1 & 0 & 1 & 1 \\ z & 1 & 0 & 1 & 1 \\ w & 1 & 0 & 1 & 1 \end{array}$$

putevi preko x,y,z,w

OSTALE OSNOVNE OPERACIJE

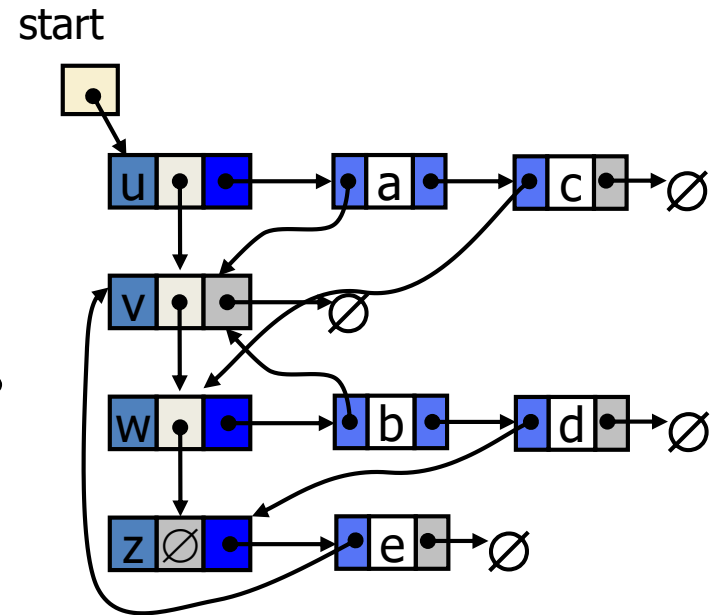
(LANČANA REPREZENTACIJA)



Traženje čvora i potega
Dodavanje čvora i potega
Brisanje čvora i potega
Depth-First Search

TRAŽENJE ČVORA I TRAŽENJE POTEGA

- Lančana reprezentacija grafa
- **Traženje čvora**
 - Zadana vrednost čvora koji se traži
 - Procedura vraća lokaciju čvora
- **Traženje potega**
 - Zadati završni čvorovi potega A i B
 - Rezultat je lokacija čvora B u listi grana čvora A



TRAŽENJE U GRAFU – PSEUDOKOD

Algoritam G.6. Traženje čvora
findNode(start, A, loc)

```
1. {  
2.   pok = start  
3.   repeat while (pok <> null)  
4.   {   if (pok.info=A)  
5.       then   {  
6.           loc=pok  
7.           return }  
8.       else pok=pok.link  
9.   }  
10.  loc= null  
11.  return  
12.}
```

node	next	adj
------	------	-----

weight	dest	link
--------	------	------

Algoritam G.7. Traženje potega
findEdge(start, A, B, loc)

```
1. { call findNode(start, A, locA)  
2.   call findNode(start, B, locB)  
3.   if (locA=null or locB=null)  
4.   then loc=null  
5.   else {  
6.       pok = locA.adj  
7.       repeat while (pok <> null)  
8.       {   if (pok.dest=locB)  
9.           then   {  
10.              loc=pok  
11.              return }  
12.           else pok=pok.link  
13.       }  
14.   loc= null  
15.   return  
16. }
```

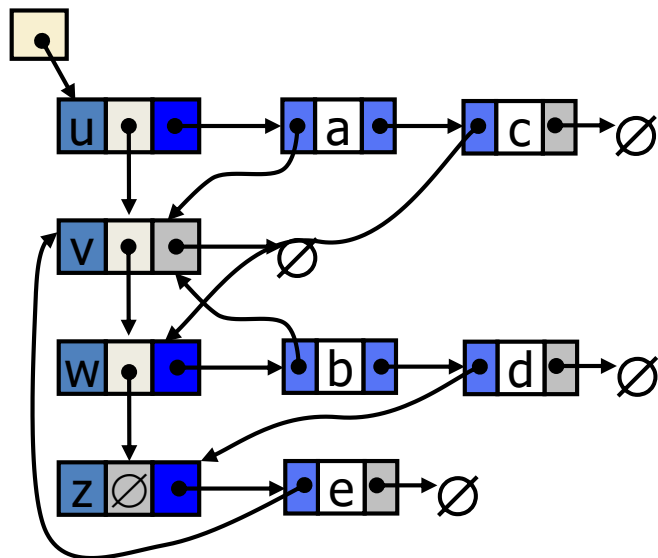
OPERACIJE UMETANJA

– DODAVANJE ČVORA ILI GRANE

○ Dodavanje čvora

- Čvor se dodaje na početak liste čvorova
- Odgovara operaciji dodavanja elementa na početak liste
- U adj se upisuje null

start



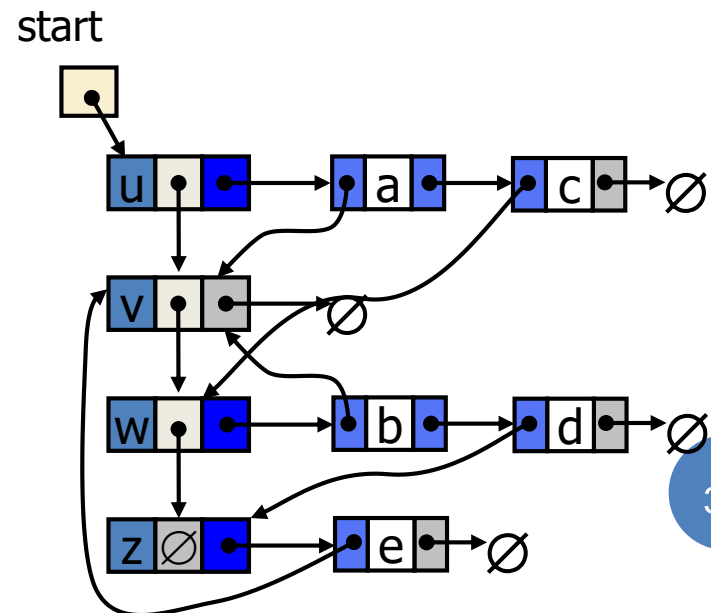
○ Dodavanje potega

- Podrazumeva se da čvorovi A i B postoje
- Zadati su svojom vrednošću, pa se najpre pozivom *findNode* određuju lokacije u listi čvorova
- Novi potez se dodaje kao prvi element u listu potega prvog čvora
- U *dest* se upisuje lokacija drugog čvora

BRISANJE POTEGA

- Brišemo poteg između dva zadata čvora A i B
- Nalazimo lokacije oba čvora
- U listi potega prvog čvora brišemo element koji ukazuje na drugi čvor
- Ovaj deo odgovara operaciji brisanja zadanog elementa liste

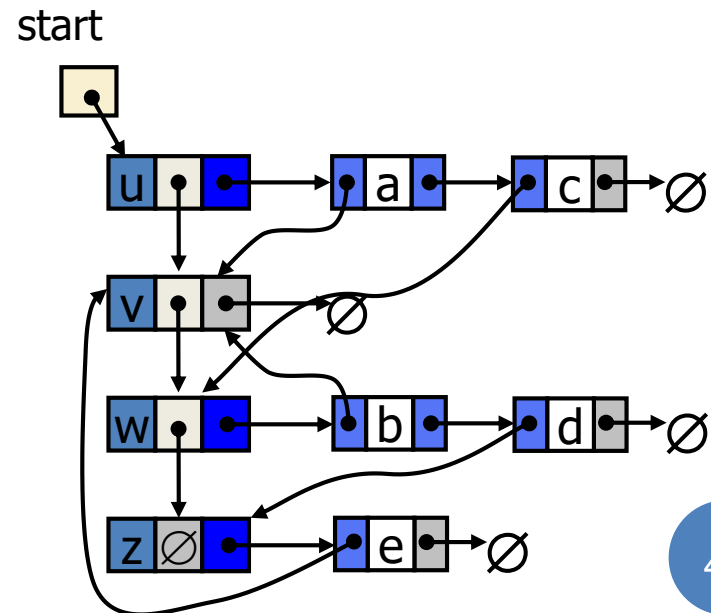
- $locA = findNode(A)$
- $locB = findNode(B)$
- Brisanje
 - Iz liste $locA.adj$
 - Element $locB$



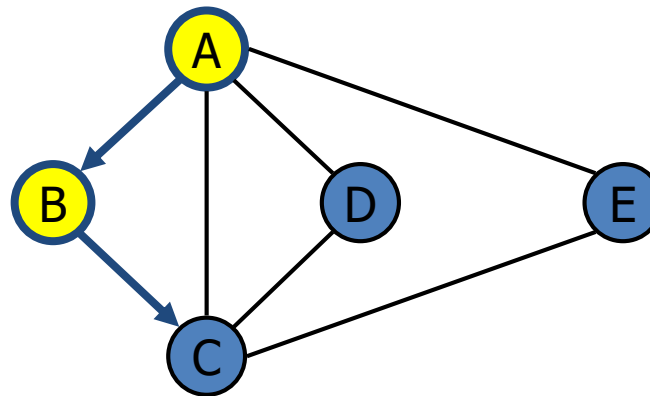
BRISANJE ČVORA

- Nalazimo lokaciju čvora N
- Obrisati sve potege koji se završavaju na čvoru N
 - ◆ Zahteva obilazak celog grafa, tj liste čvorova, i za svaki čvor obilazak njegove liste potega
 - ◆ Obrisati poteg prema N iz listi potega svih čvorova
- Obrisati listu potega čvora N
 - ◆ Odgovara brisanju cele liste
- Obrisati čvor N iz liste čvorova
 - ◆ Ovaj deo odgovara operaciji brisanja zadatog elementa liste

- Neophodne operacije
 - Obilazak liste čvorova
 - Obilazak liste potega
 - Brisanje zadatog elementa iz liste potega
 - Brisanje cele liste potega
 - Brisanje zadatog elementa iz liste čvorova



OBILAZAK GRAFA



OBILAZAK GRAFA

- Sistematski se ispituju svi čvorovi i grane grafa
- Svaki čvor se obilazi samo jednom
- Obilazak po širini – BFS
 - **Red** kao pomoćna struktura
- Obilazak po dubini – DFS
 - **Magacin** kao pomoćna struktura
- **Status** čvorova
 - 1 (spreman): inicijalno stanje
 - 2 (čekanje): čvor čeka na obradu
 - 3 (obrađen): čvor je obrađen
- Ako neki od čvorova nisu obišteni, ponoviti postupak počev od prvog čvora kome je status ostao 1.

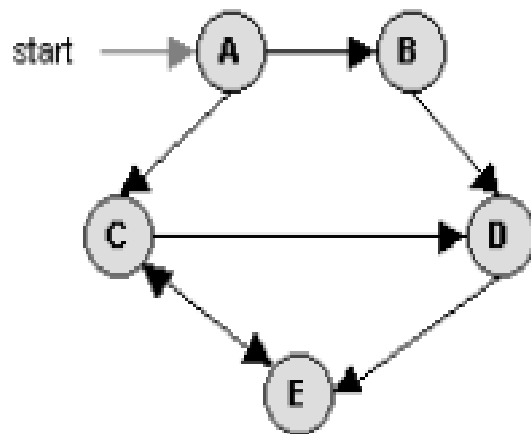
OBILAZAK PO ŠIRINI/DUBINI

BFS/DFS – razlika je u pomoćnoj strukturi !!

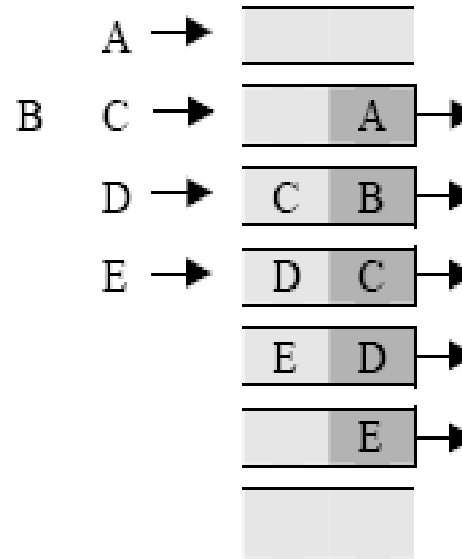
Algoritam G.8 Obilazak po **širini** / **dubini**

1. Postaviti sve čvorove u STATUS=1
2. Upisati prvi čvor u **RED** / **MAGACIN** i promeniti mu status na STATUS=2
3. Sve dok **RED** / **MAGACIN** ne bude prazan
 - a) Uzeti čvor sa početka **REDa** / **MAGACINa**.
Obraditi N u promeniti mu STATUS=3
 - b) Dodati u **RED** / **MAGACIN** sve susede čvora N čiji je STATUS=1.
Promeniti im STATUS=2
4. Kraj.

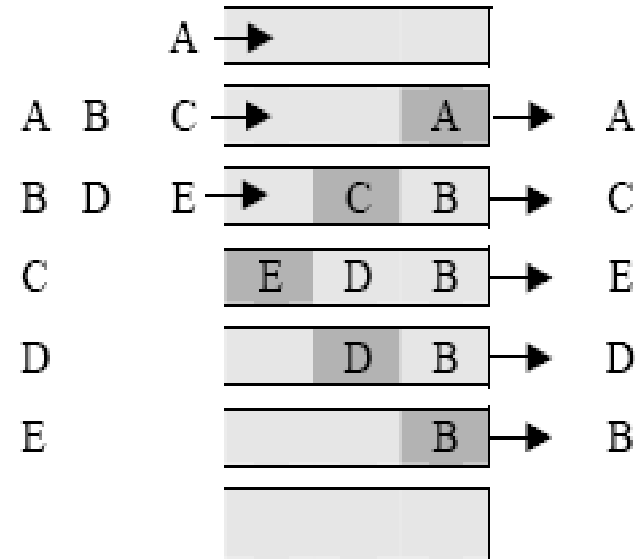
ILUSTRACIJA RADA DFS/BFS



a)



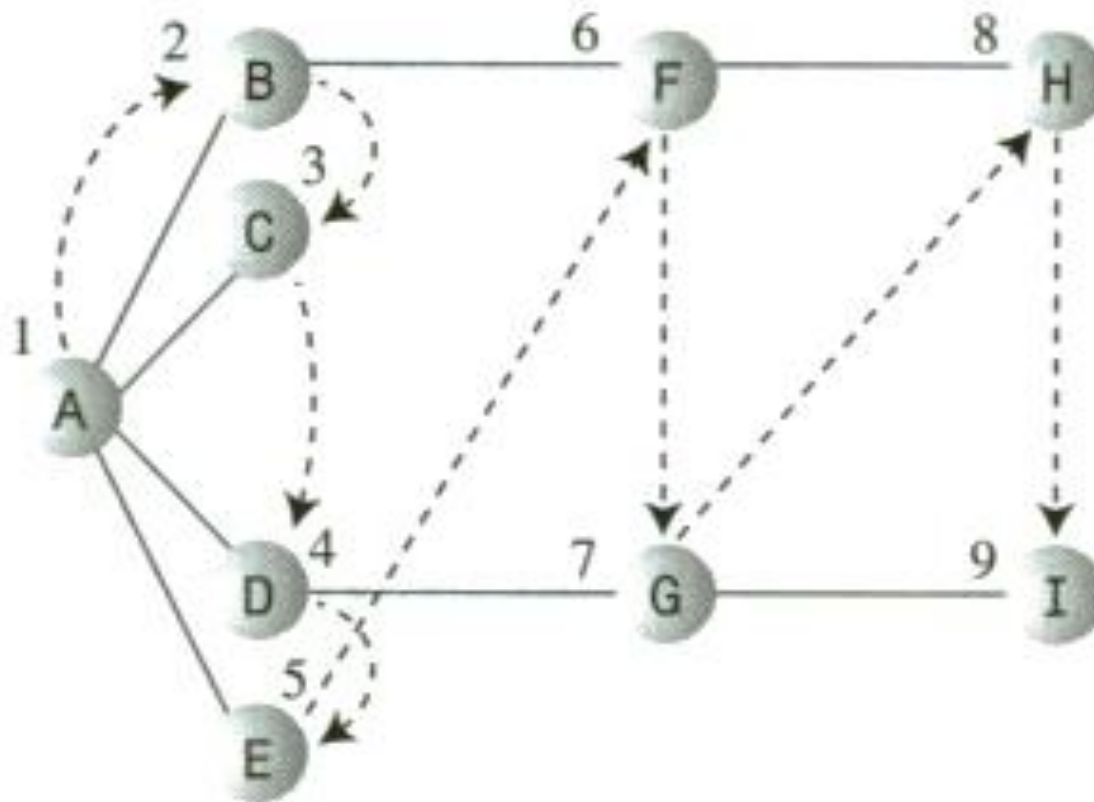
b)



c)

Obilazak grafa: a) primer grafa, b) obilazak po širini, c) obilazak po dubini

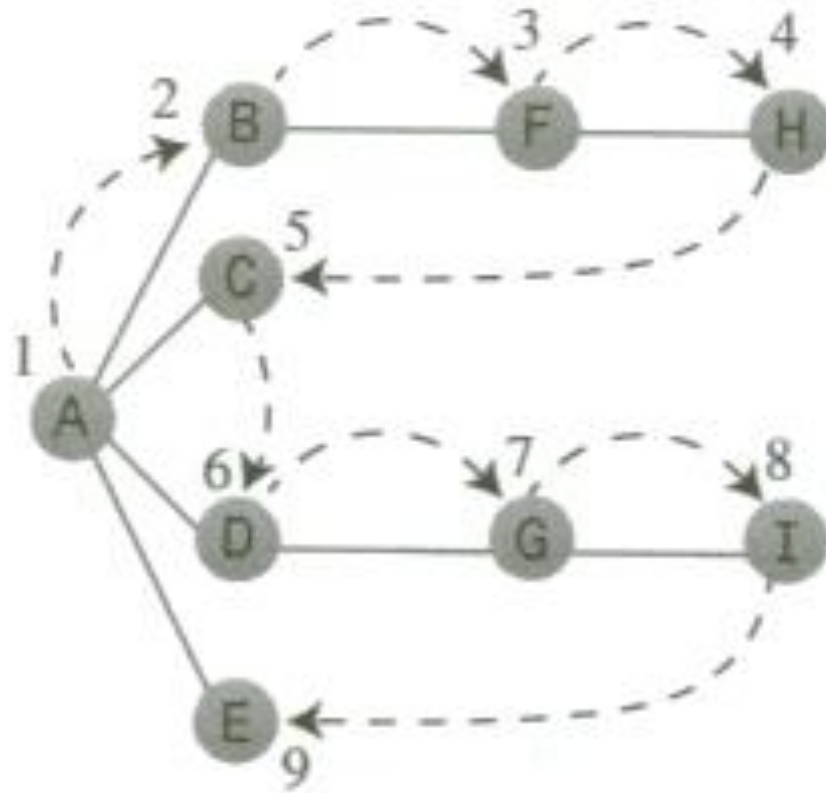
REDOSLED OBILASKA PO BFS



DFS

- DFS je generalna tehnika za obilazak grafa
- DFS obilazak
 - Obiđi sve čvorove i potege grafa G
 - Određuje da li je graf povezan
 - Određuje povezane komponente grafa G
 - Određuje *spanning forest* grafa G
- DFS za graf sa n čvorova i m potega zahteva $O(n + m)$
- DFS se može proširiti da reši neke probleme kod grafa
 - Naći i prikazati put između dva zadata potega
 - Pronaći cikluse u grafu

REDOSLED OBILASKA PO DFS



PRIMER ZA DFS

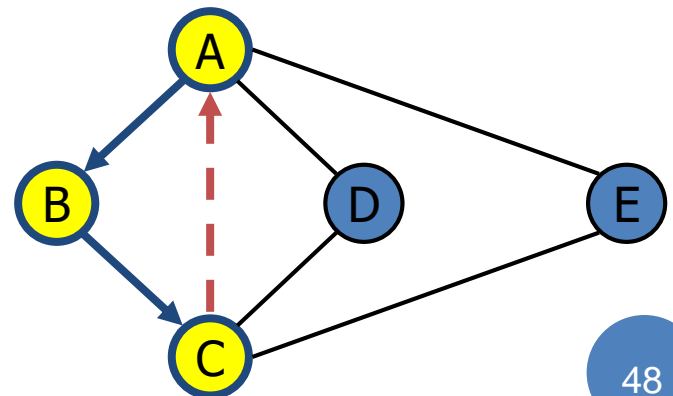
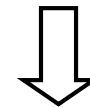
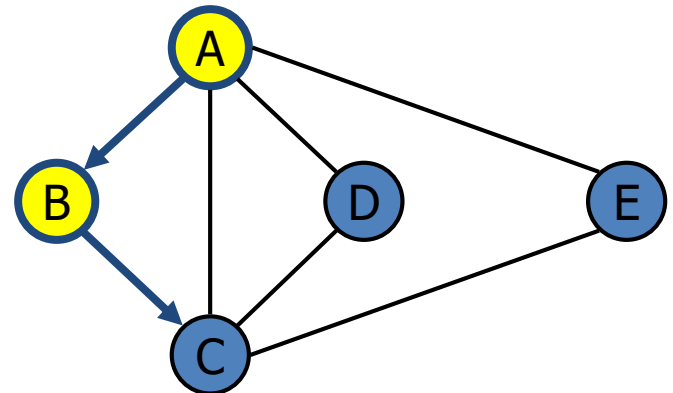
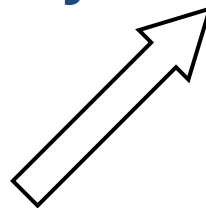
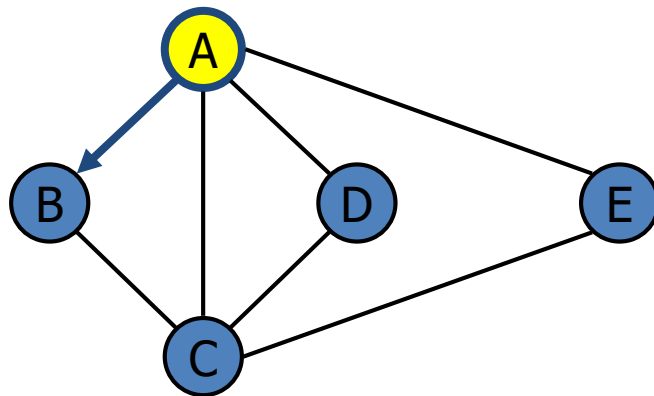
 Čvor kome je STATUS=1

 STATUS=3

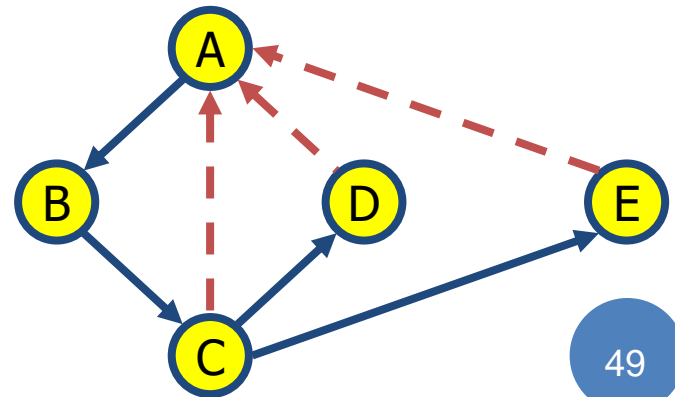
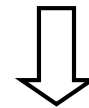
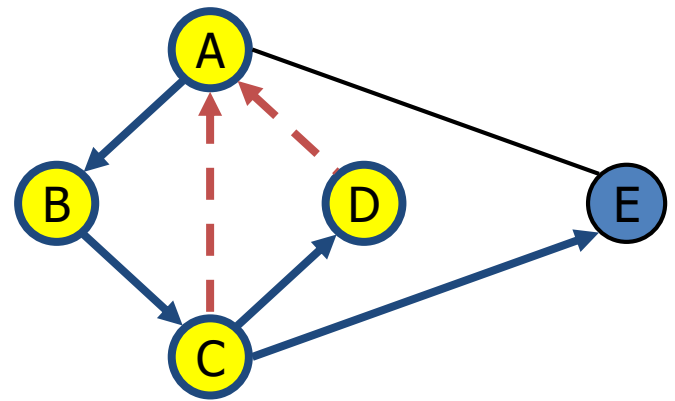
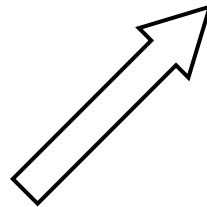
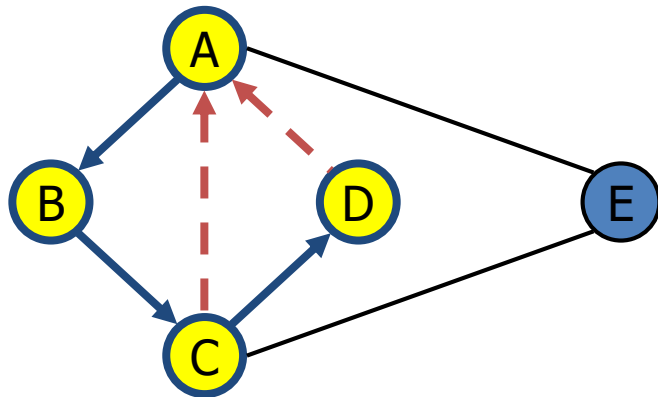
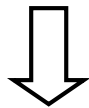
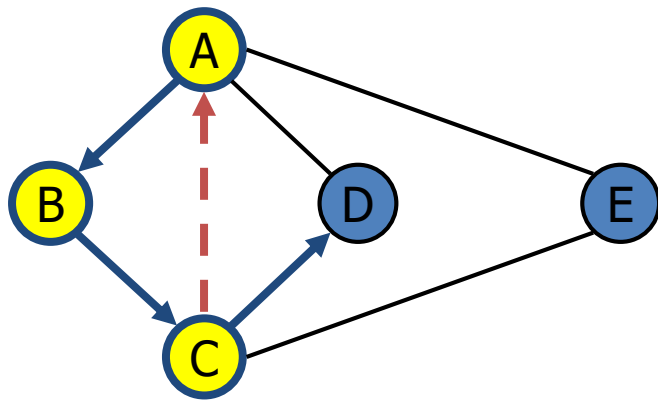
— Neobrađeni poteg

→ Poteg koji se obrađuje

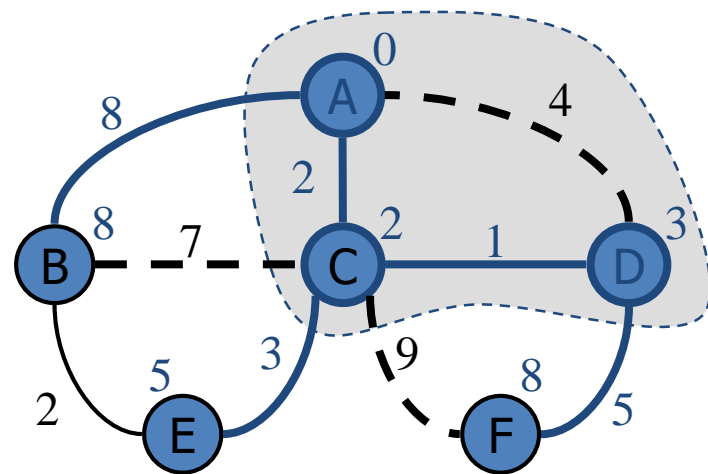
- - - -> Povratni poteg



PRIMER ZA DFS (NAST.)



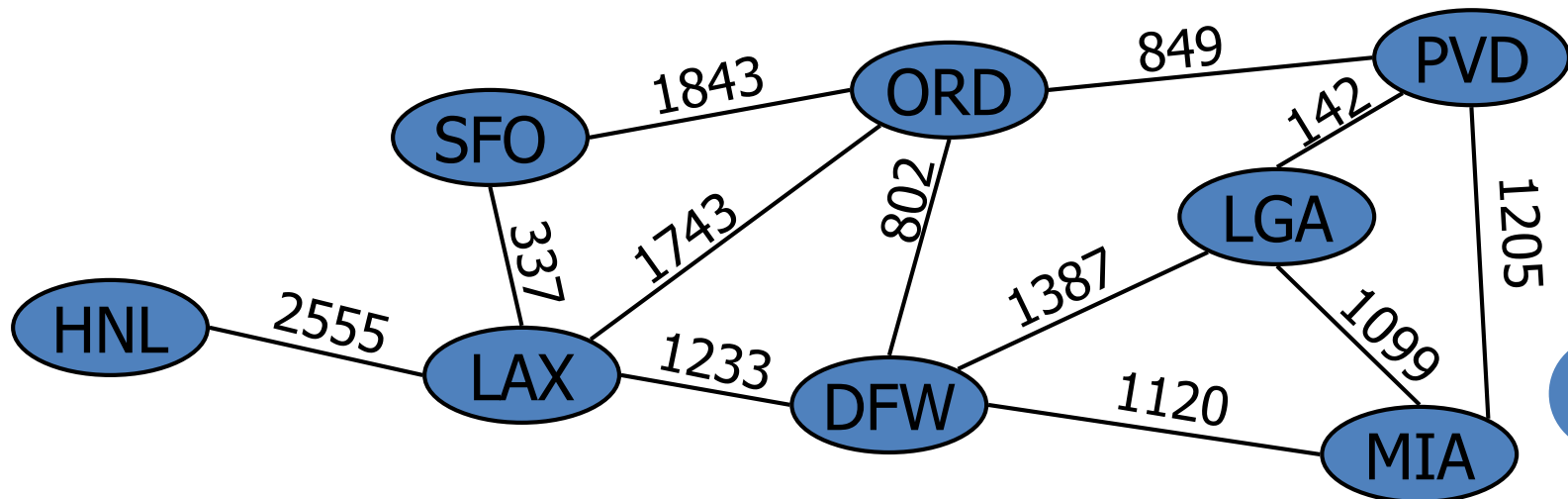
NAJKRAĆI PUT U GRAFU



TEŽINSKI GRAF

- **Matrica težina:** umesto 1 i 0, vrednosti su težine potega 0 ili ∞ (definisano kod implementacije)

$$W_{ij} = \begin{cases} t & (v_i, v_j) \in E \\ \infty & (v_i, v_j) \notin E \end{cases}$$



PROBLEM NAJKRAĆEG PUTA

- Ako je dat težinski graf, i dva čvora u i v , treba **naći put sa minimalnom ukupnom težinom** između u i v .
 - Dužina puta je **zbir težina poteza** koji su deo puta.
- Primer:
 - Najkraći put između aerodroma u Providence PVD i Honolulu HNL
- Primena
 - Rutiranje Internet paketa
 - Rezervacije letova
 - Uputstva za vožnju, i sl.

NAJKRAĆI PUT - OSOBINE

Osobina 1:

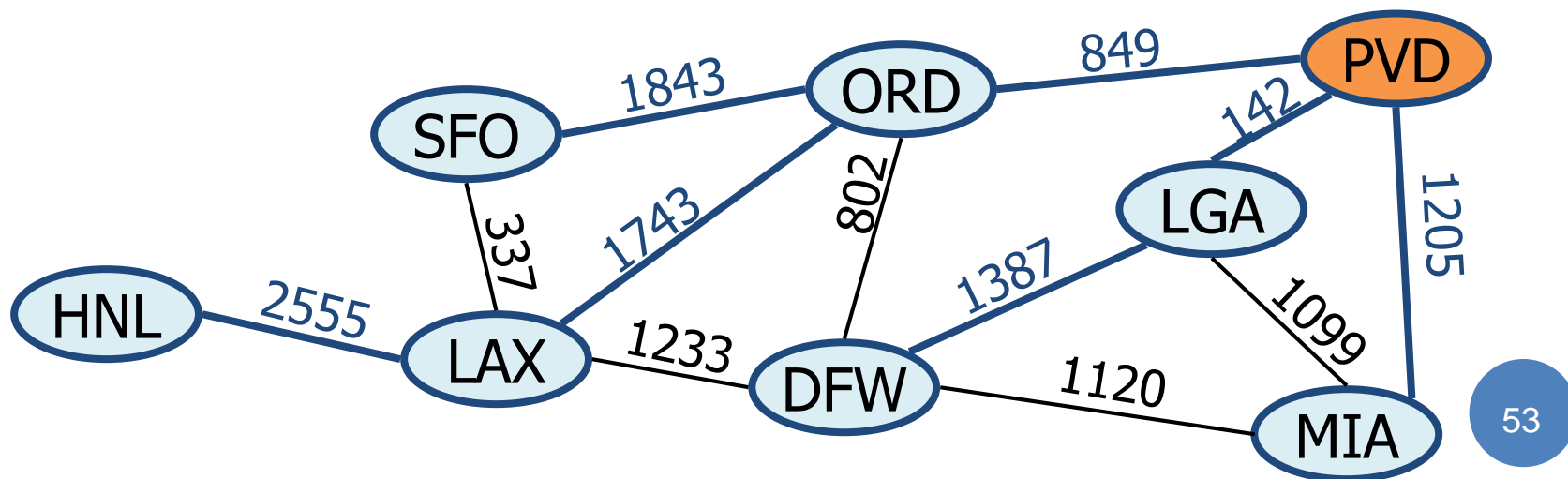
Put koji je deo najkraćeg puta je takođe najkraći put

Osobina 2:

Počev od startnog čvora, postoji **stablo najkraćih puteva** do svih ostalih čvorova

Primer:

Stablo najkraćih puteva od aerodroma u Providence-u PVD



TRAŽENJE NAJKRAĆEG PUTA U GRAFU – SEKVENCIJALNA REPREZENTACIJA

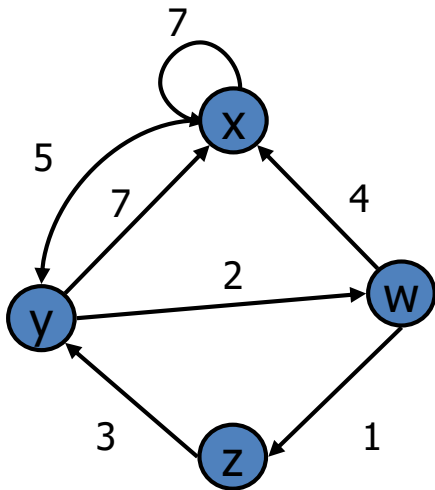
- Polazimo od matrice težina W
- Matrica P pokazuje da postoji put između dva čvora
- Grafimo matricu Q , čiji elementi sadrže dužinu najkraćeg puta
- Modifikovani Warshall-ov algoritam - za nalaženje matrice Q
- Definišemo matrice Q_0, Q_1, \dots, Q_m , tako da je matrica Q_k :
$$Q_k[i,j] = \min(Q_{k-1}[i,j], (Q_{k-1}[i,k] + Q_{k-1}[k,j]))$$
- Može se uočiti da je:
 - $Q_0 = W$
 - $Q_m = Q$
- Ako je graf zadat matricom A , podrazumeva se da su težine za svaki potez = 1, i primenjuje se isti algoritam

MODIFIKOVANI WARSHALL-OV ALGORITAM – PSEUDOKOD

Algoritam G.3. Modifikovani Warshall-ov algoritam
ModifWarshall(W,m)

1. {// data je matrica težina W i broj čvorova m
 // algoritam generiše matricu Q
2. **repeat for** (i=1,m) //inicijalizacija matrice Q_0
3. { **repeat for** (j=1,m)
4. { **if** ($W[i,j]=0$)
5. **then** $Q[i,j]=MAX$
6. **else** $Q[i,j]=W[i,j]$ }}
7. **repeat for** k=1,m //Azuriranje Q
8. {**repeat for** i=1,m
9. {**repeat for** j=1,m
10. $Q[i,j]=\min(Q[i,j], (Q[i,k] + Q[k,j]))$ }}
11. **return}**

MODIFIKOVANI WARSHALL-OV ALGORITAM - PRIMER



$$Q_0 = W = \begin{array}{c|cccc} & x & y & z & w \\ \hline x & 7 & 5 & \infty & \infty \\ y & 7 & \infty & \infty & 2 \\ z & \infty & 3 & \infty & \infty \\ w & 4 & \infty & 1 & \infty \end{array} \quad Q_1 = \begin{array}{c|cccc} & x & y & z & w \\ \hline x & 7 & 5 & \infty & \infty \\ y & 7 & 12 & \infty & 2 \\ z & \infty & 3 & \infty & \infty \\ w & 4 & 9 & 1 & \infty \end{array}$$

min

$$Q_2 = \begin{array}{c|cccc} & x & y & z & w \\ \hline x & 7 & 5 & \infty & 7 \\ y & 7 & 12 & \infty & 2 \\ z & 10 & 3 & \infty & 5 \\ w & 4 & 9 & 1 & 11 \end{array} \quad Q_3 = \begin{array}{c|cccc} & x & y & z & w \\ \hline x & 7 & 5 & \infty & 7 \\ y & 7 & 12 & \infty & 2 \\ z & 10 & 3 & \infty & 5 \\ w & 4 & 4 & 1 & 6 \end{array}$$

$$Q = Q_4 = \begin{array}{c|cccc} & x & y & z & w \\ \hline x & 7 & 5 & 8 & 7 \\ y & 7 & 11 & 3 & 2 \\ z & 9 & 3 & 6 & 5 \\ w & 4 & 4 & 1 & 6 \end{array}$$

NAJKRAĆI PUT U GRAFU:

DIJKSTRA-IN ALGORITAM

– LANČANA REPREZENTACIJA GRAFA

- Rastojanje čvora v od čvora s je dužina najkraćeg puta između s i v
- Dijkstra-in algoritam računa rastojanja za sve čvorove počev od startnog čvora s
- Pretpostavke:
 - Graf je povezan
 - Težine potega su ne-negativne

NAJKRAĆI PUT U GRAFU: DIJKSTRA-IN ALGORITAM

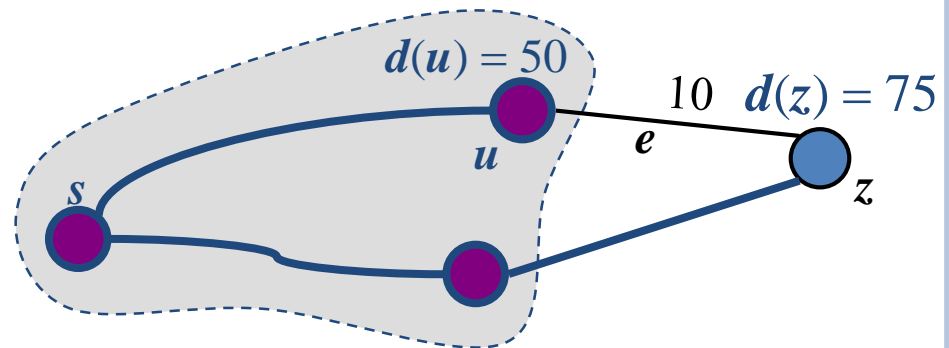
– LANČANA REPREZENTACIJA GRAFA

- Algoritam počinje od startnog čvora obradom svih njegovih potega, tako što se formira “oblak”
- Za svaki čvor v pamti se vrednost/labela $d(v)$ koja predstavlja rastojanje v od s u pod-grafu koji se sastoji od “oblaka” i povezanih čvorova
- U svakom koraku
 - Dodajemo “oblaku” čvor u , koji je izvan oblaka, i sa najmanjom vrednosti distance $d(u)$
 - Ažuriramo vrednosti distanci za sve čvorove susedne sa u

RELAKSACIJA POTEGA

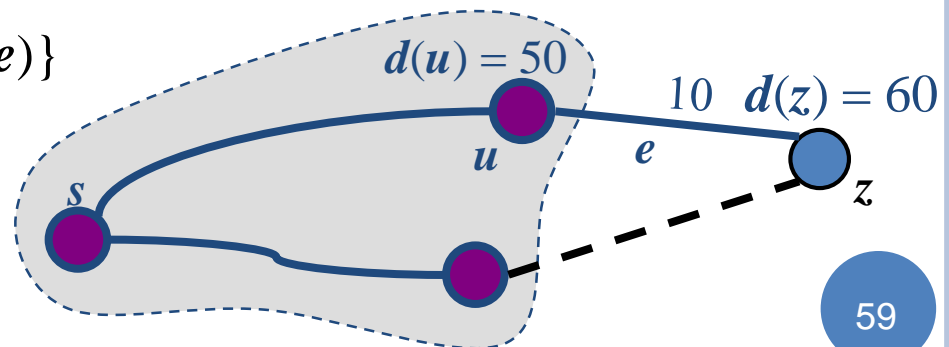
- Posmatramo potez $e = (u, z)$ takav da je

- u čvor koji je skoro dodat oblaku
- z nije u oblaku

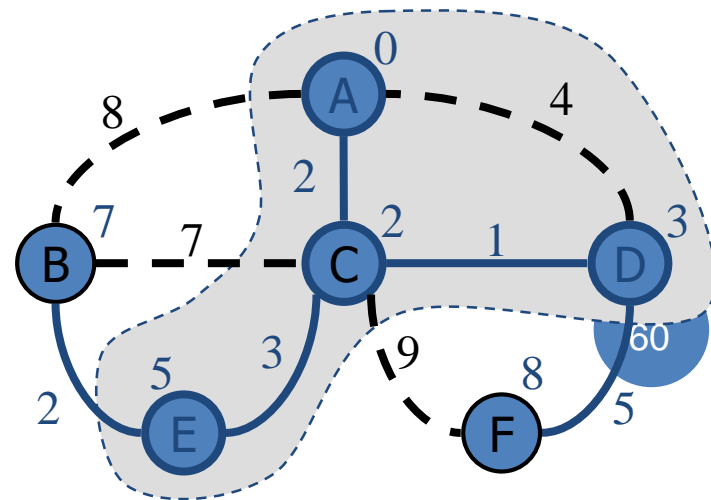
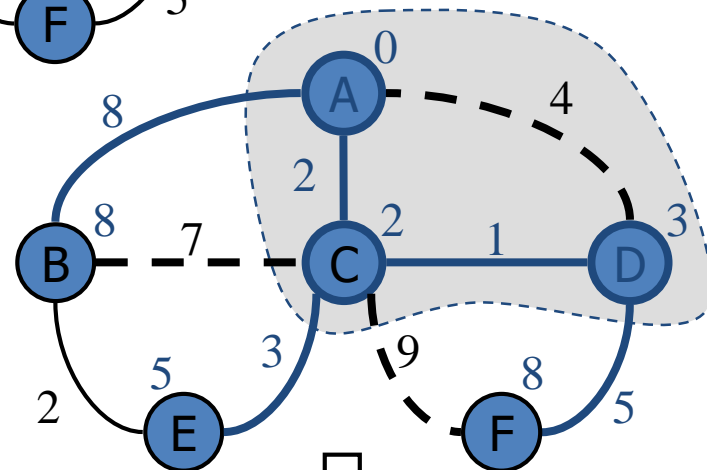
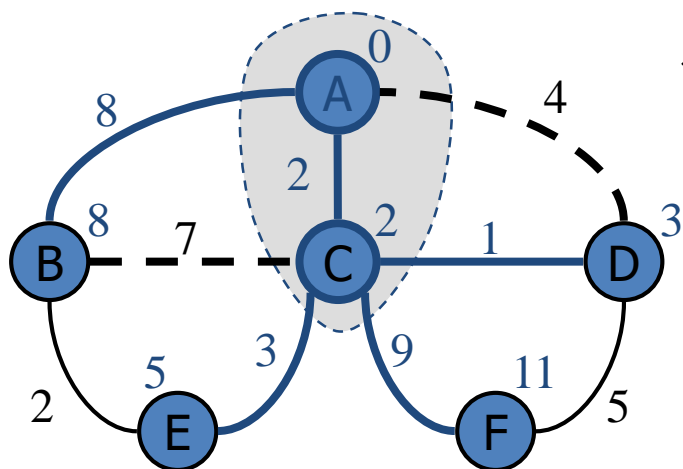
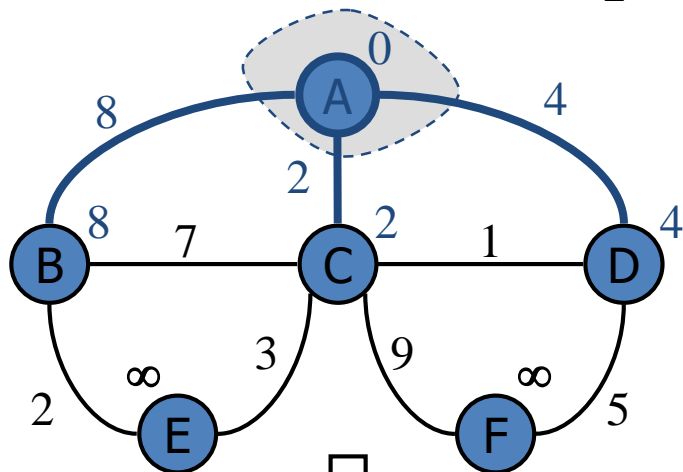
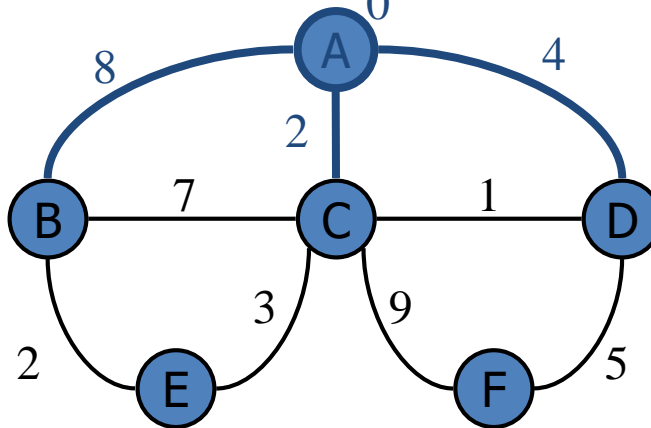


- Relaksacija poteza e podrazumeva ažuriranje $d(z)$:

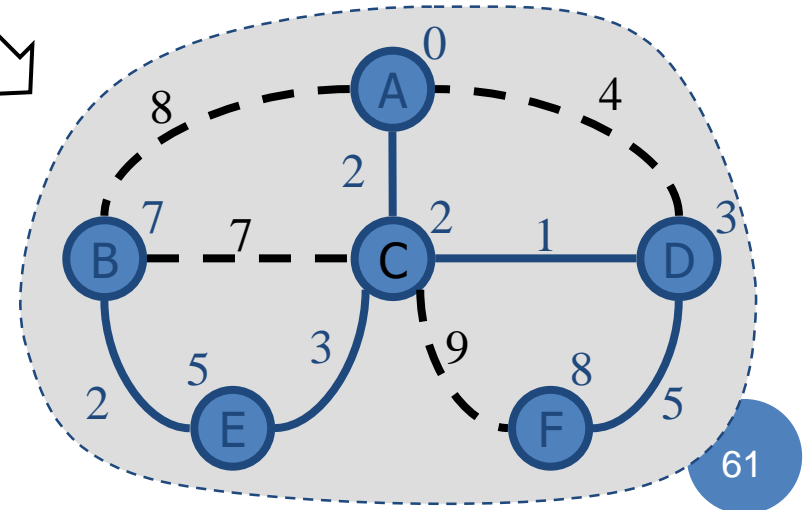
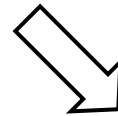
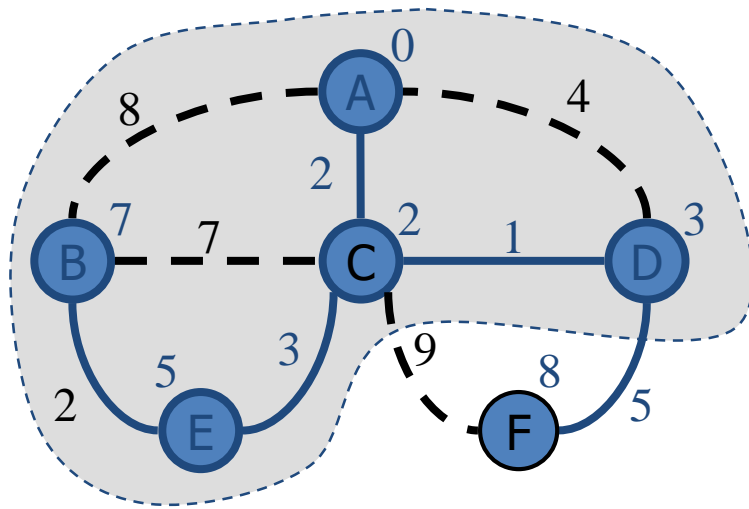
$$d(z) \leftarrow \min\{d(z), d(u) + \text{weight}(e)\}$$



PRIMER



PRIMER (NAST.)



DIJKSTRA-IN ALGORITAM

- Red sa proritetom čuva čvorove koji su van oblaka
 - Ključ **Key**: distanca
 - Element: čvor
- Locator-based metoda
 - **insert(k,e)** vraća locator
 - **replaceKey(l,k)** menja vrednost ključa zadatog elementa
- Čuvamo dve labele za svaki čvor:
 - distanca (labela $d(v)$)
 - lokator u redu sa prioriteto

Algoritam G.4. *DijkstraDistances*(G, s)

```
 $Q \leftarrow$  new heap-based priority queue
for all  $v \in G.vertices()$ 
    if  $v = s$ 
        setDistance( $v, 0$ )
    else
        setDistance( $v, \infty$ )
     $l \leftarrow Q.insert(getDistance(v), v)$ 
    setLocator( $v, l$ )
while  $\neg Q.isEmpty()$ 
     $u \leftarrow Q.removeMin()$ 
    for all  $e \in G.incidentEdges(u)$ 
        { relax edge  $e$  }
         $z \leftarrow G.opposite(u, e)$ 
         $r \leftarrow getDistance(u) + weight(e)$ 
        if  $r < getDistance(z)$ 
            setDistance( $z, r$ )
            Q.replaceKey(getLocator( $z$ ),  $r$ )
```

PROŠIRENJE DIJKSTRA-INO ALGORITMA – STABLO NAJKRAĆIH PUTEVA

- Vraća stablo najkraćih puteva od startnog čvora do svih ostalih
- Pamtimoz uz svaki čvor treću labelu:
 - Roditeljski poteg u stablu najkraćeg puta
- U procesu relaksacije potega ažuriramo i ovu labelu

Algoritam G.5.

DijkstraShortestPathsTree(G, s)

...

for all $v \in G.vertices()$

...

setParent(v, \emptyset)

...

for all $e \in G.incidentEdges(u)$

{ relax edge e }

$z \leftarrow G.opposite(u, e)$

$r \leftarrow getDistance(u) + weight(e)$

if $r < getDistance(z)$

setDistance(z, r)

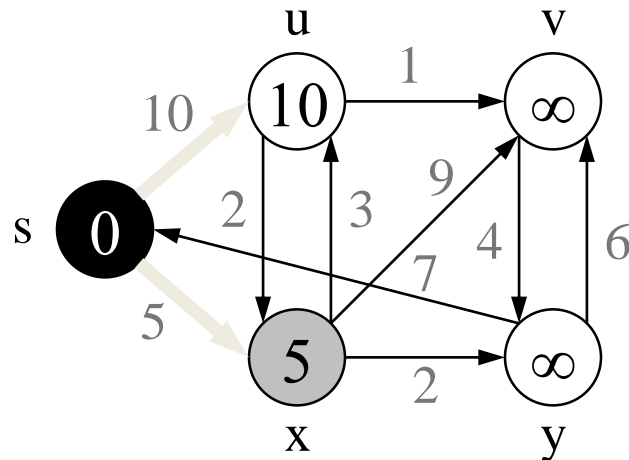
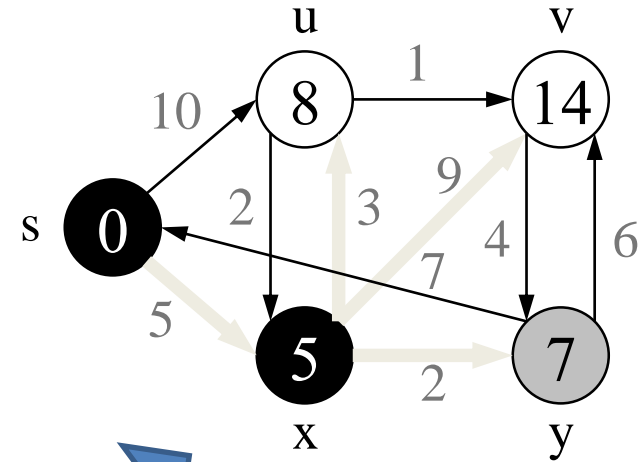
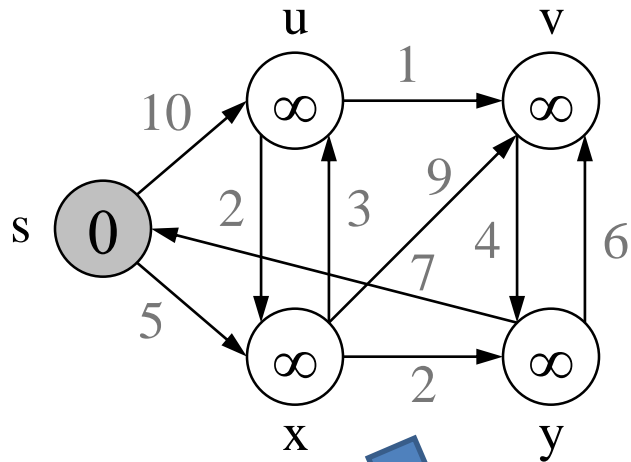
setParent(z, e)

Q.replaceKey(*getLocator*(z), r)

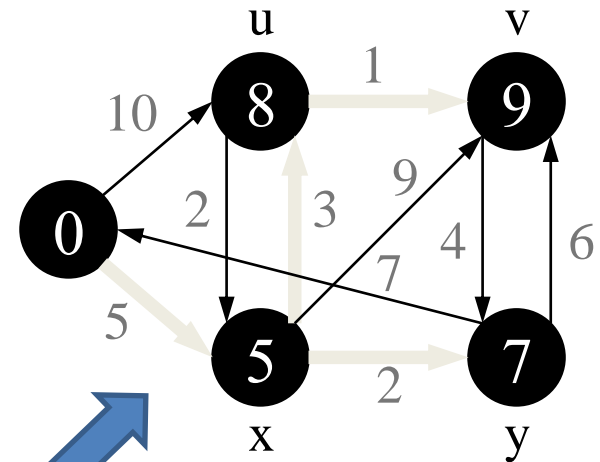
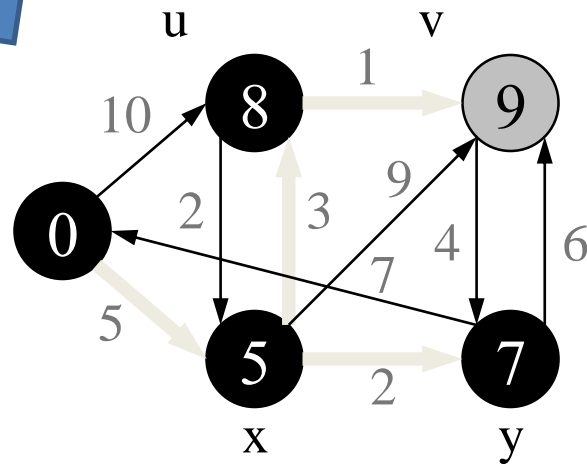
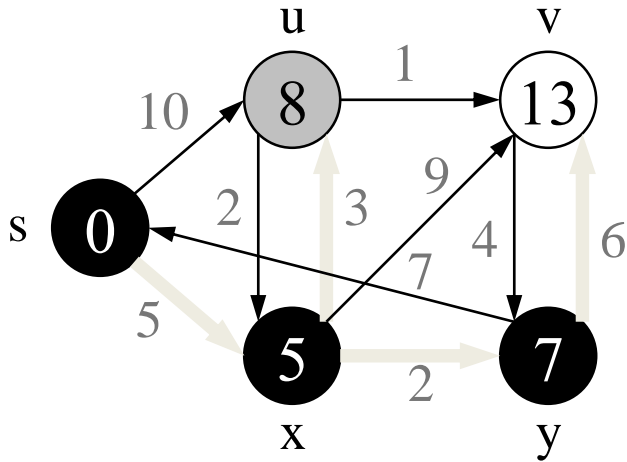
DIJKSTRA ALGORITAM - PREGLED

- Ne-negativne težine potega
- *Greedy* algoritam
- Odgovara BFS (breadth-first search) algoritmu (ako su sve težine = 1, može se jednostavno koristiti BFS)
- Koristi ADT Q , red sa prioritetom, prioritet/ključ je vrednost labele u čvoru (BFS koristi FIFO red)
- Osnovna ideja
 - „Oblak“ – skup S obrađenih čvorova/potega
 - U svakom koraku bira „najbliži“ čvor u , dodaje ga S , i relaksira sve potege iz u

DIJKSTRA – PRIMER 2



DIJKSTRA – PRIMER 2 (NAST.)



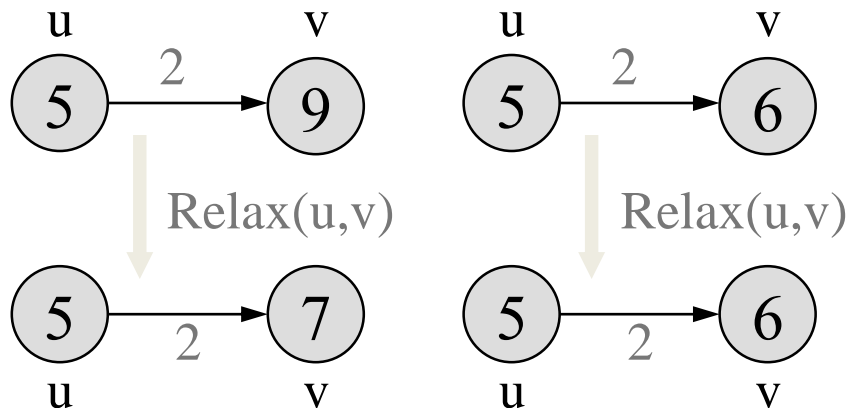
DODATNE INFORMACIJE:

BELLMAN-FORD ALGORITAM

- Dijkstra ne radi sa negativnim potezima:
 - Intuicija – ne možemo biti pohlepni (greedy) uz pretpostavku da će s dužine puta povećavati u narednim koracima obrade
- Bellman-Ford algoritam detektuje negativne cikluse (vraća *false*) ili vraća stablo najkraćih puteva

RELAKSACIJA POTEGA

- Za svaki čvor v u grafu, čuvamo $v.d()$, procenjeni najkraći put, inicijalizovan na ∞ na početku
- Relaksacija potega (u,v) znači proveru da li možda možemo da nađemo kraći put do v preko čvora u



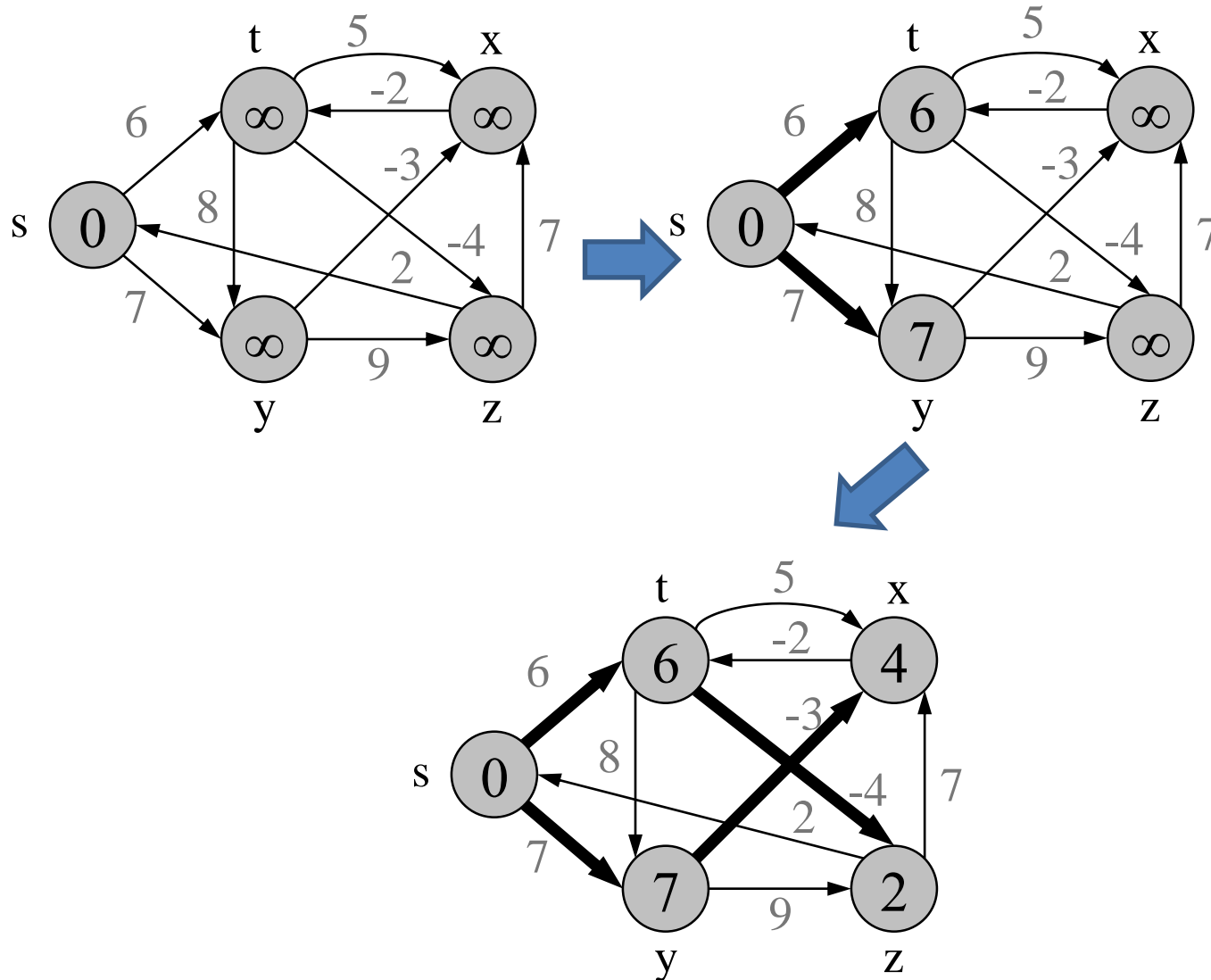
```
Relax ( $u, v, G$ )  
if  $v.d() > u.d() + G.w(u, v)$  then  
     $v.setd(u.d() + G.w(u, v))$   
     $v.setparent(u)$ 
```

BELLMAN-FORD ALGORITAM

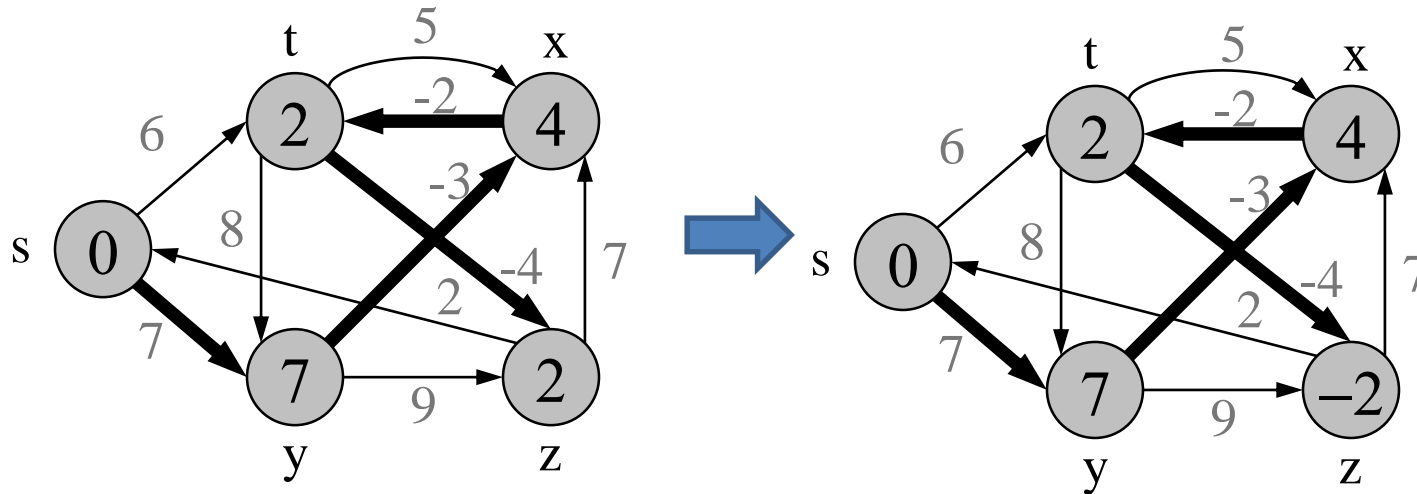
Bellman-Ford(G,s)

```
01 for each vertex  $u \in G.V()$ 
02    $u.setd(\infty)$ 
03    $u.setparent(NIL)$ 
04  $s.setd(0)$ 
05 for  $i \leftarrow 1$  to  $|G.V()|-1$  do
06   for each edge  $(u,v) \in G.E()$  do
07     Relax  $(u,v,G)$ 
08 for each edge  $(u,v) \in G.E()$  do
09   if  $v.d() > u.d() + G.w(u,v)$  then
10     return false
11 return true
```

BELLMAN-FORD – PRIMER



BELLMAN-FORD EXAMPLE



PITANJA, IDEJE, KOMENTARI

