

Definizione astratta

grafo $G = (V, E)$

V = insieme di vertici/nodi

E = insieme di coppie di vertici
"archi/spigoli"

Grafo : $\begin{cases} \text{Orientato} \rightarrow \text{gli archi hanno una direzione} \\ \text{non orientato} \end{cases}$

Vertice x adiacente a y sse $(y, x) \in E$

↪ in un grafo non orientato, la relazione di adiacenza è simmetrica

GRADO

- in un grafo non orientato → il grado di un vertice è il numero di archi che partono da esso
- in un grafo orientato → il grado entrante/uscente di un vertice è il numero di archi incidenti in/da esso
↳ il grado di un vertice è la somma di grado entrante e grado uscente

PESO

grafo pesato (G, w)

↓

Ad ogni arco è associato un peso

G = grafo

w = funzione peso : $w: E \rightarrow \mathbb{R}$

CAMMINO

- in un grafo non orientato $G = (V, E)$,

un cammino è una sequenza di vertici v_1, v_2, \dots, v_n t.c. $(v_i, v_{i+1}) \in E \quad \forall 1 \leq i < n$

Lunghezza del cammino = numero dei vertici - 1

- in un grafo orientato $G = (V, E)$,

un cammino è una sequenza di vertici v_1, \dots, v_n t.c. $(v_i, v_{i+1}) \in E \quad \forall 1 \leq i < n$

Cammino semplice \rightarrow tutti vertici distinti

GRAFO CONNESSO se esiste un cammino da ogni vertice ad ogni altro vertice.

GRAFO ACICLICO = grafo senza cicli

GRAFO COMPLETO : ha un arco tra ogni coppia di vertici

\downarrow
numero di archi = $\binom{n}{2}$ con n = numero di vertici

Albero libero = grafo non orientato, connesso e aciclico

\rightarrow non è definito quale sia la radice

Foresta = grafo non orientato, aciclico

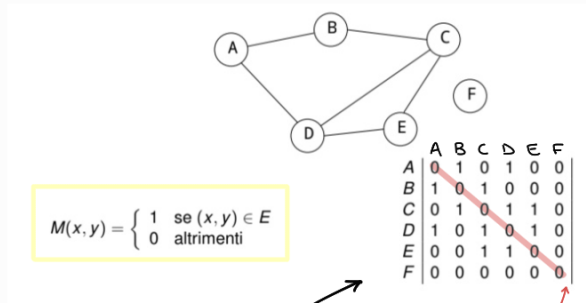
\rightarrow un albero è una foresta

MATRICE DI ADIACENZA

vs

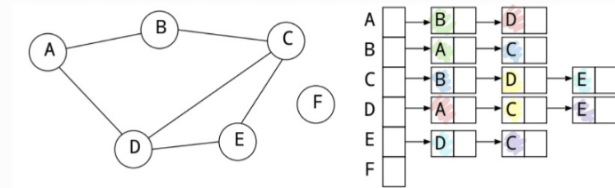
LISTA DI ADIACENZA

GRAFO
NON
ORIENTATO



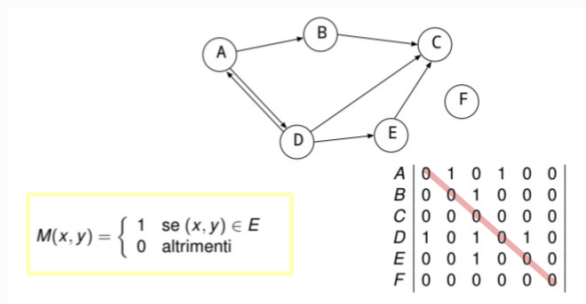
la matrice e' simmetrica
→ posso salvarne la meta'

diagonale di 0
(no archi tra un nodo e se stesso)

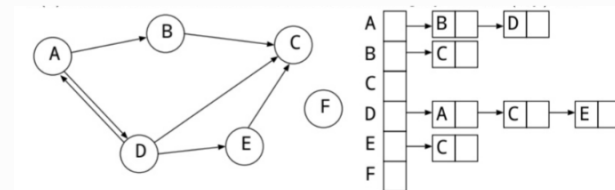


gli elementi sono ridondanti

GRAFO
ORIENTATO



la matrice non e' piu' simmetrica
→ devo memorizzare tutto



non ci sono piu' elementi
ridondanti



operazione	tempo di esecuzione
grado(x)	$O(n)$
archiIncidenti(x)	$O(n)$
sonoAdiacenti(x, y)	$O(1)$
aggiungiVertice(x)	$O(n^2)$
aggiungiArco(x, y)	$O(1)$
rimuoviVertice(x)	$O(n^2)$
rimuoviArco(x, y)	$O(1)$



operazione	tempo di esecuzione
grado(x)	$O(\delta(x))$
archiIncidenti(x)	$O(\delta(x))$
sonoAdiacenti(x, y)	$O(\min(\delta(x), \delta(y)))$
aggiungiVertice(x)	$O(1)$
aggiungiArco(x, y)	$O(1)$
rimuoviVertice(x)	$O(m)$
rimuoviArco(x, y)	$O(\delta(x) + \delta(y))$

c'e' maggior spreco
di spazio !

Con n grande, e' preferibile usare una lista in termini di
spreco di spazio