

# NetworkX – Riassunto schematico su Grafi, Cammini e Algoritmi

## 1. Cammini (Paths)

- Un cammino è una sequenza di vertici collegati da archi.
- Peso di un cammino = somma dei pesi degli archi.
- Cammino minimo tra  $u$  e  $v$ : cammino con peso minimo.
- $d(u,v)$  = peso del cammino minimo;  $d(u,v)=\infty$  se  $v$  non è raggiungibile.

## 2. Problemi di Shortest Path

- Single-Source Shortest Path (SSSP): da una sorgente a tutti.
- All-Pairs Shortest Path (APSP): tra tutte le coppie.
- Si può voler trovare: solo il peso minimo o anche il cammino.
- Rappresentazione: distanza  $d[v]$  + predecessore  $p[v]$ .

## 3. Relaxation

- Tecnica base degli algoritmi di shortest path.
- Se  $d[v] > d[u] + w(u,v)$ , allora aggiorna  $d[v]$  e  $p[v]$ .
- Garantisce stime sempre  $\geq$  del valore reale.
- Quando  $d[v]$  = valore ottimo, non cambia più.

## 4. Algoritmi di Shortest Path

- BFS: grafi non pesati,  $O(V+E)$ .
- Dijkstra: pesi  $\geq 0$ , greedy,  $O(E + V \log V)$ .
- Bellman-Ford: ammette pesi negativi, rileva cicli negativi,  $O(V \cdot E)$ .
- Floyd-Warshall: APSP,  $O(V^3)$ .

## 5. Implementazioni NetworkX – Shortest Path

- `nx.shortest_path(G,u,v)`: cammino minimo (non pesato).
- `nx.dijkstra_path(G,u,v,weight)`: cammino minimo pesato.
- `nx.single_source_dijkstra(G,s)`: distanze + cammini.
- `nx.floyd_warshall(G)`: dizionario distanze APSP.
- `nx.all_pairs_bellman_ford_path(G)`: cammini APSP.

## 6. BFS – Breadth First Search

- Visita per livelli a partire dalla sorgente.
- Usa una coda (FIFO).

- Produce un BFS tree.
- Calcola cammini minimi nei grafi non pesati.

## 7. DFS – Depth First Search

- Visita in profondità.
- Usa stack o ricorsione.
- Utile per: componenti, cicli, DAG, topological sort.
- Produce un DFS tree.

## 8. BFS vs DFS

- BFS: per livelli, shortest path non pesato.
- DFS: struttura del grafo.
- Entrambi hanno complessità  $O(V+E)$ .

## 9. Cicli nei grafi

- Ciclo: cammino chiuso.
- Ciclo Euleriano: usa ogni arco una sola volta.
- Ciclo Hamiltoniano: visita ogni vertice una sola volta.
- TSP: ricerca del ciclo Hamiltoniano minimo (NP-completo).

## 10. Condizioni Euleriane

- Grafo connesso.
- Ciclo Euleriano  $\Leftrightarrow$  tutti i vertici hanno grado pari.
- Cammino Euleriano  $\Leftrightarrow$  al più due vertici di grado dispari.

## 11. NetworkX – Cicli

- `nx.is_eulerian(G)`: verifica ciclo euleriano.
- `nx.eulerian_circuit(G)`: restituisce il ciclo.
- Per Hamilton: nessun algoritmo efficiente generale.

## 12. NetworkX – Strutture Dati

- Nodi: qualsiasi oggetto hashable.
- Archi: tuple con attributi.
- Struttura: dizionario di dizionari.
- Supporto per Graph, DiGraph, MultiGraph.

## 13. Operazioni comuni

- `g[u][v]`: attributi arco.

- `for n in g:` itera sui nodi.
- `g.nodes(), g.edges()`.
- `successors(), predecessors()` per grafi diretti.

## 14. Traversal in NetworkX

- `nx.bfs_tree, nx.bfs_edges`.
- `nx.dfs_tree, nx.dfs_edges`.
- Traversal = visita sistematica del grafo.