Grafos - Métodos de Percorrimento

Prof. Luiz Gustavo Almeida Martins

Vários problemas relacionados a grafos envolvem a **obtenção de informações sobre sua estrutura**

Envolve uma forma sistemática para explorar os vértices do grafo

Exploração completa (precisa visitar todos os vértices)

Exploração parcial (apenas um subconjunto de vértices precisa ser visitado)

Define como caminhar pelos vértices e arestas

Vários problemas relacionados a grafos envolvem a **obtenção de informações sobre sua estrutura**

Envolve uma forma sistemática para explorar os vértices do grafo

Exploração completa (precisa visitar todos os vértices)

Exploração parcial (apenas um subconjunto de vértices precisa ser visitado)

Define como caminhar pelos vértices e arestas

Pontos críticos:

Ponto de partida (vértice inicial)

Repetição de vértices já visitados

Vários problemas relacionados a grafos envolvem a **obtenção de informações sobre sua estrutura**

Envolve uma forma sistemática para explorar os vértices do grafo

Exploração completa (precisa visitar todos os vértices)

Exploração parcial (apenas um subconjunto de vértices precisa ser visitado)

Define como caminhar pelos vértices e arestas

Pontos críticos:

Ponto de partida (vértice inicial)

Repetição de vértices já visitados

Principais tipos de percorrimento em grafos:

Busca em profundidade (DFS - Depth-First Search)

Busca em largura (BFS - Breadth-First Search)

Busca pelo menor caminho

Busca em Profundidade

Busca em profundidade

Estratégia que visa explorar o máximo possível cada um dos ramos do grafo (mais profundo)

Busca em profundidade

Estratégia que visa explorar o máximo possível cada um dos ramos do grafo (mais profundo)

Ideia básica:

Explorar as arestas do último vértice explorado

Quando todas as arestas do vértice tiverem sido exploradas, a busca retrocede para o seu antecessor (*backtracking*)

Busca em profundidade

Estratégia que visa explorar o máximo possível cada um dos ramos do grafo (mais profundo)

Ideia básica:

Explorar as arestas do último vértice explorado

Quando todas as arestas do vértice tiverem sido exploradas, a busca retrocede para o seu antecessor (*backtracking*)

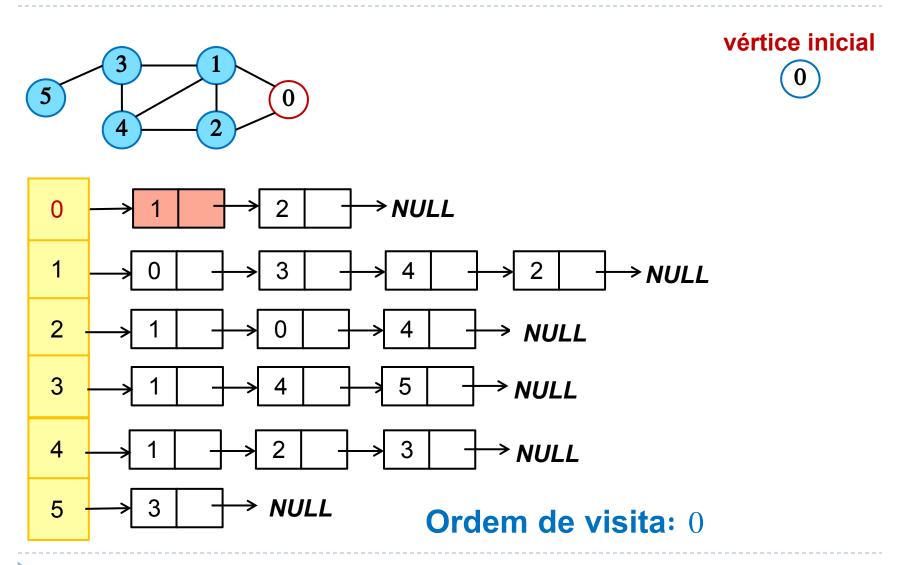
Exemplos de utilização:

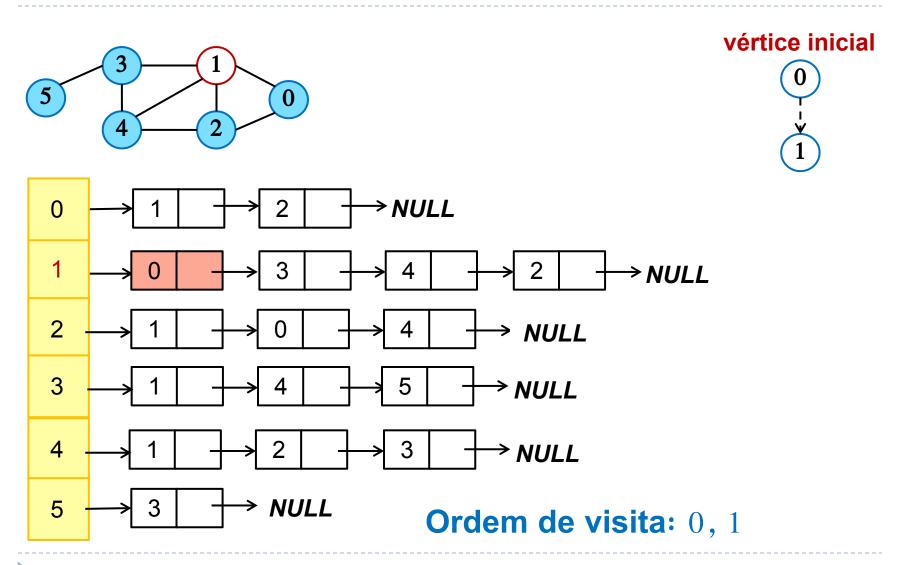
Encontrar componentes conectados

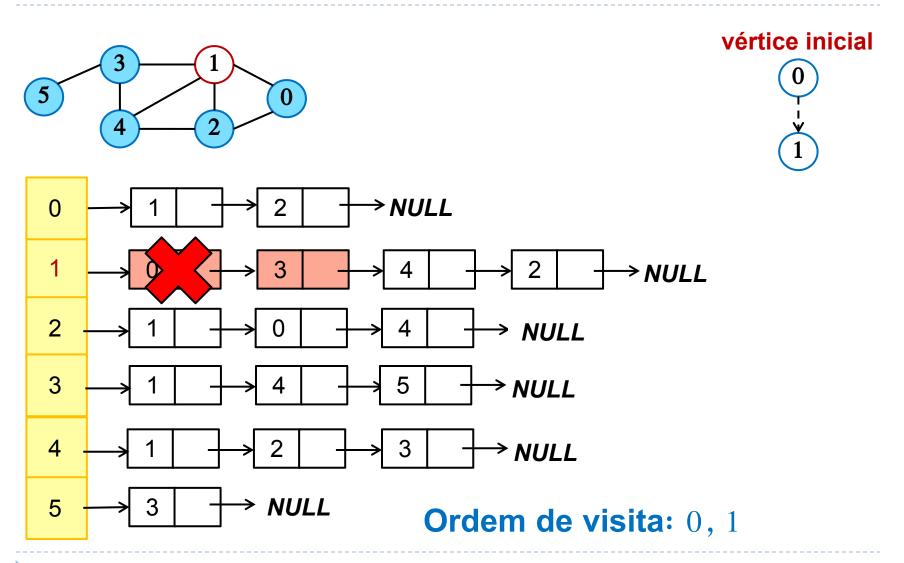
Obter uma ordenação topológica do grafo

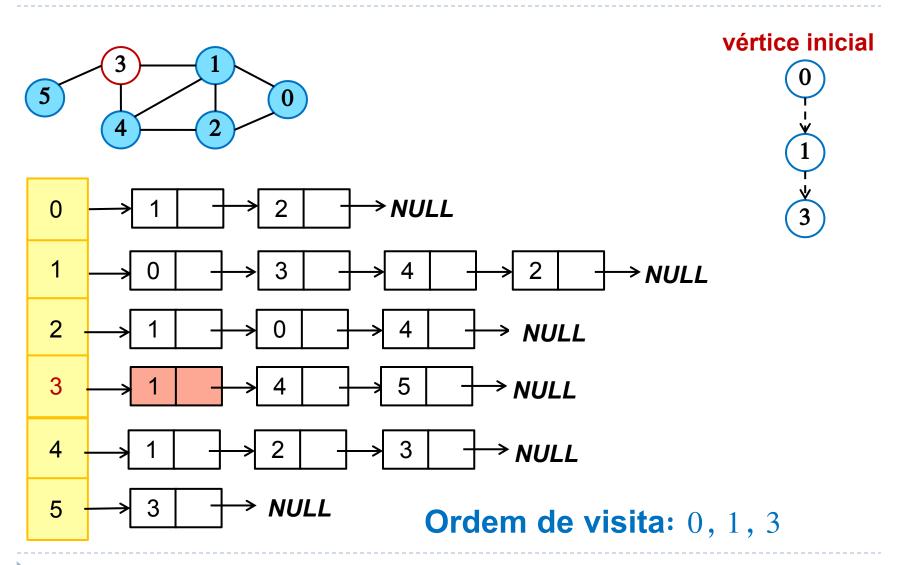
Verificar se um grafo é cíclico ou acíclico

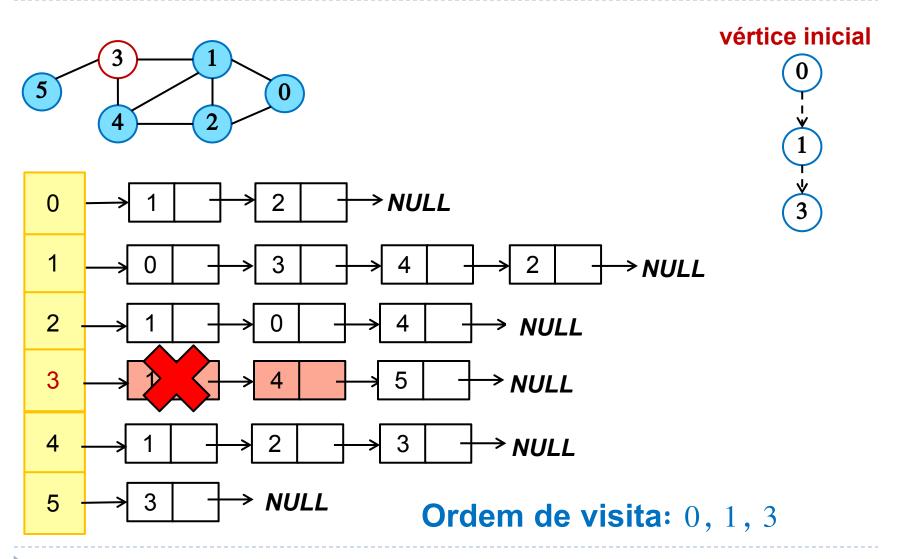
Resolver quebra-cabeças (ex: labirintos)

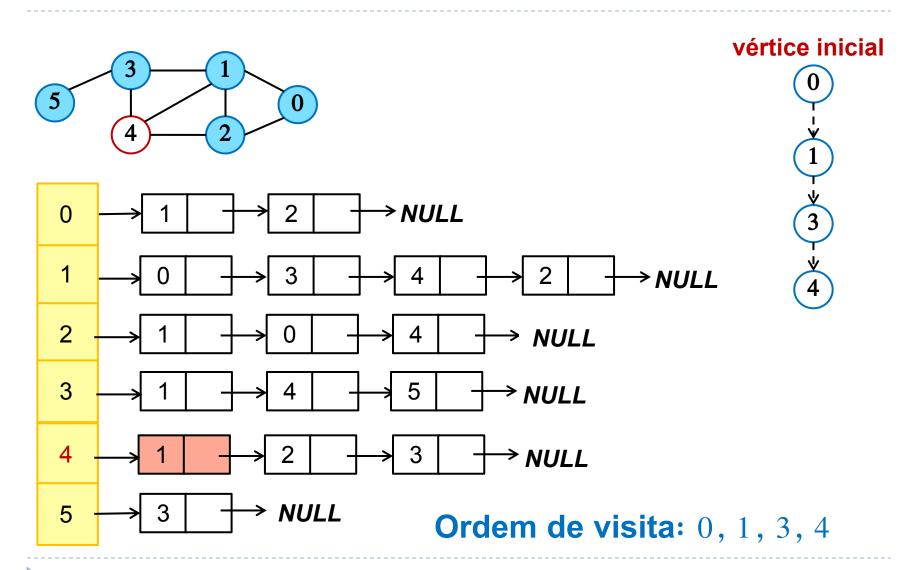


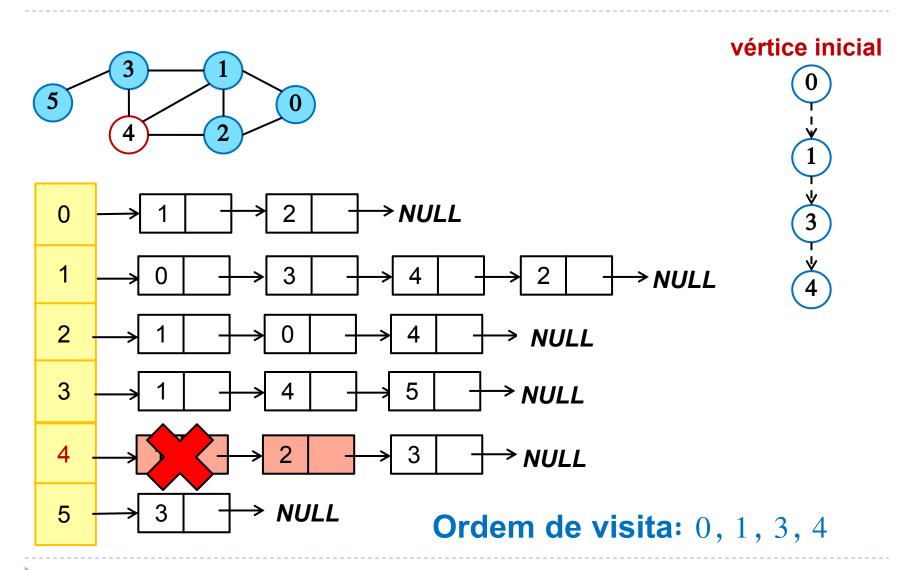


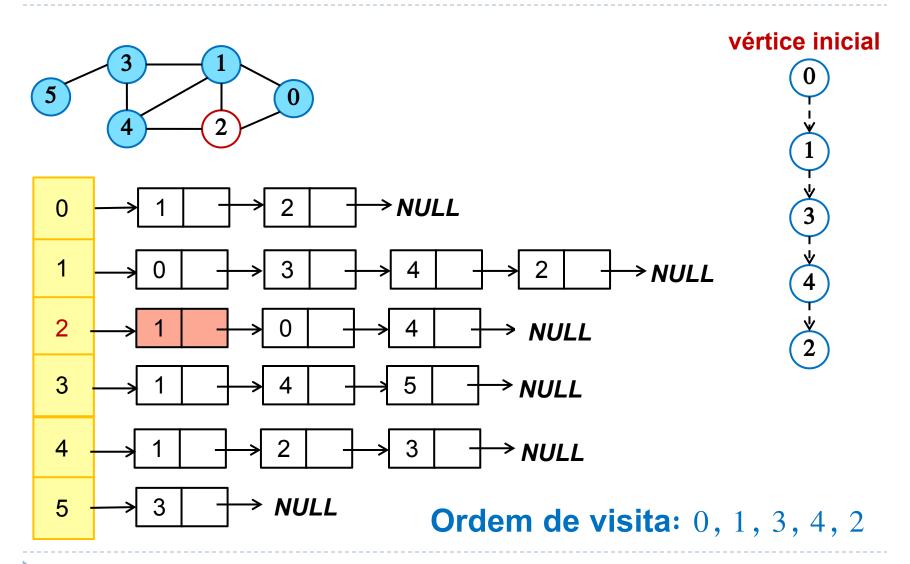


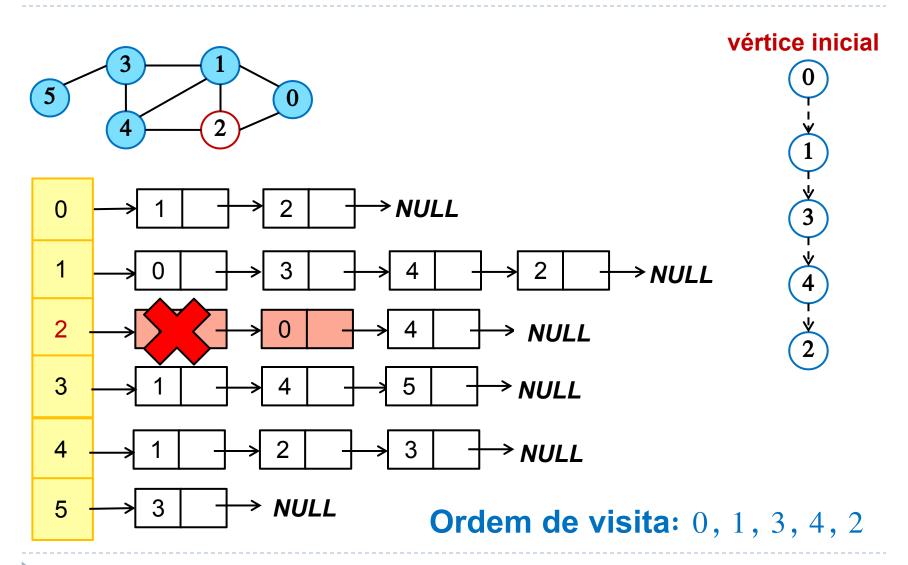


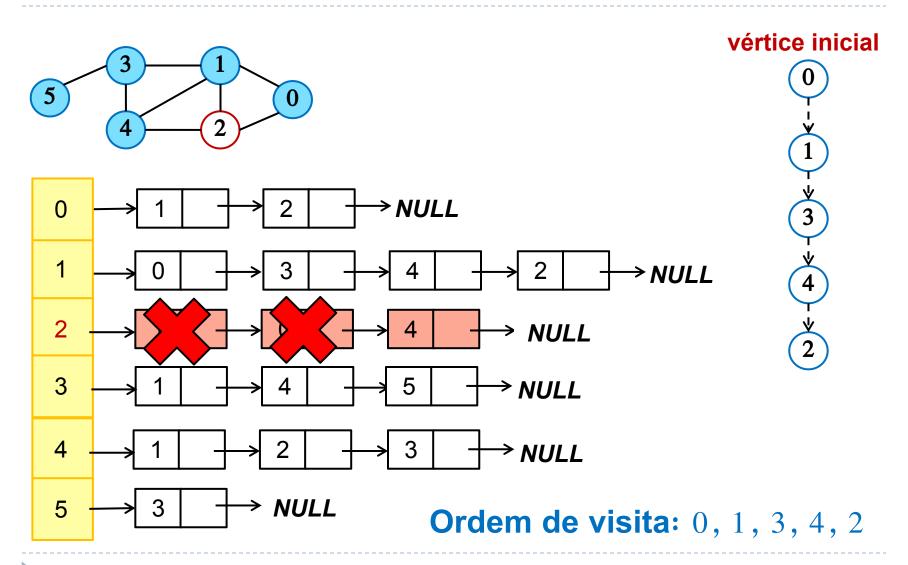


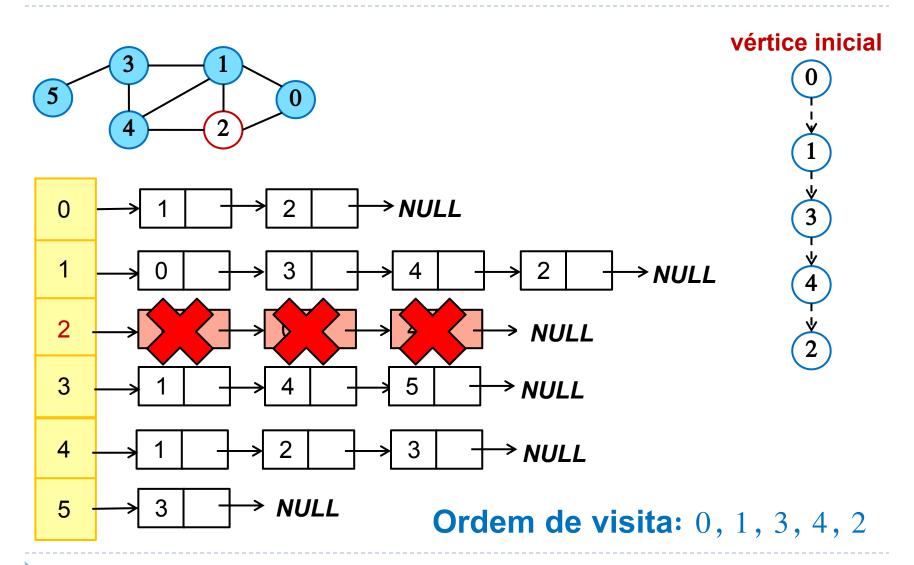


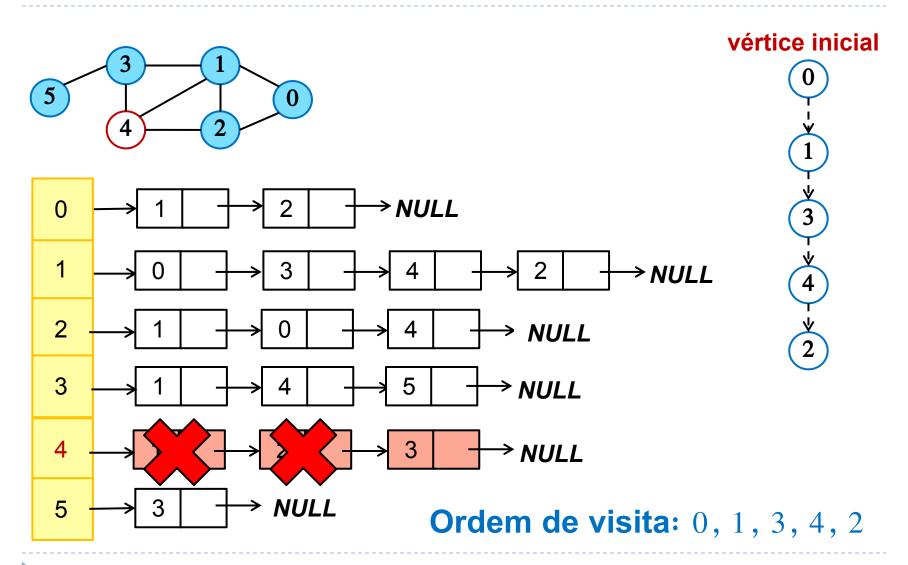


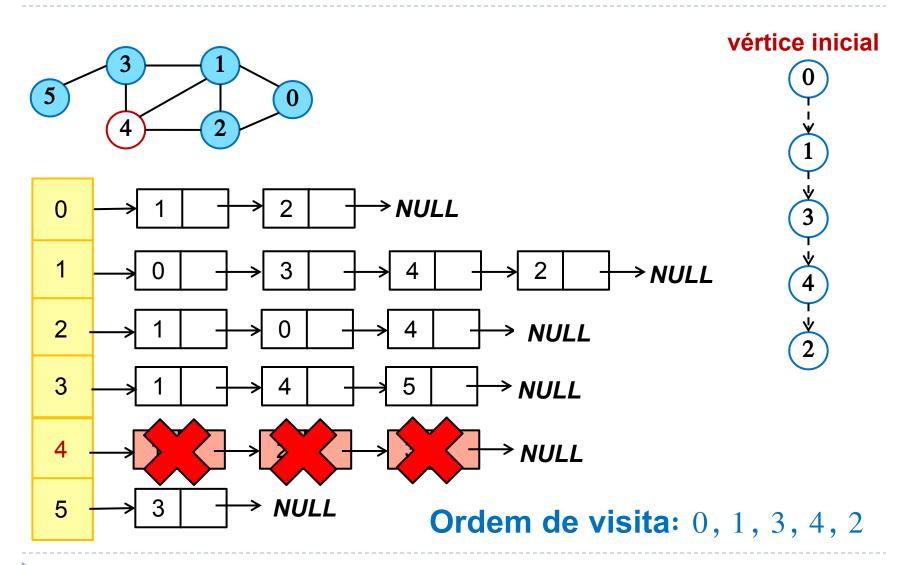


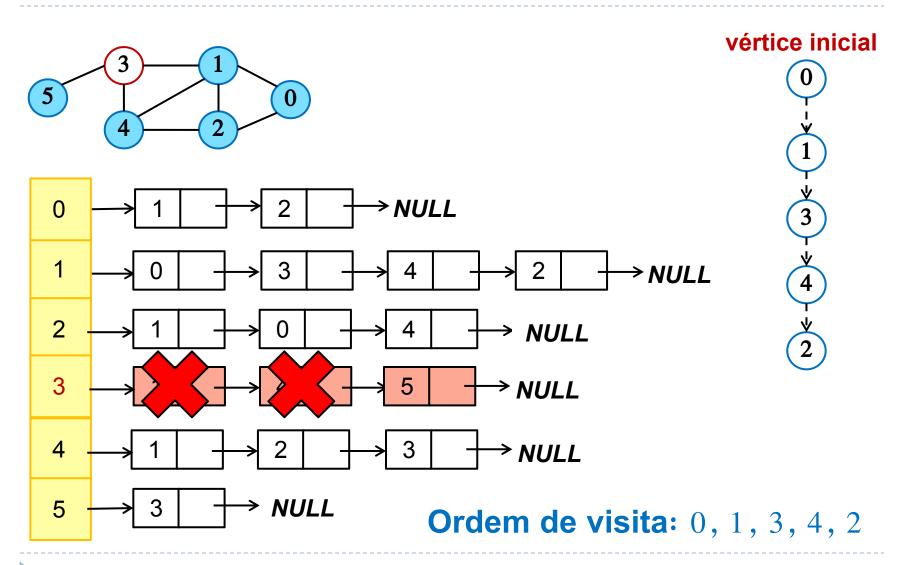


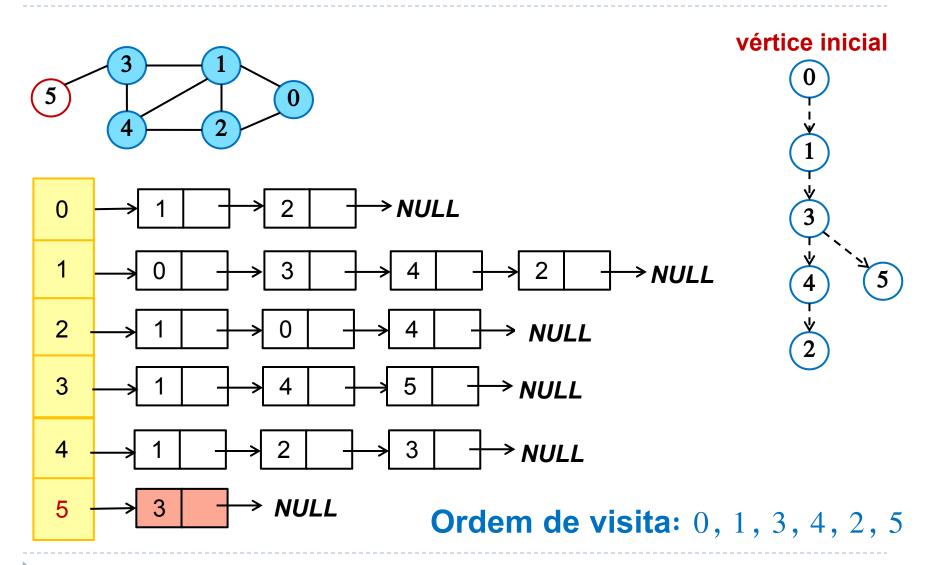


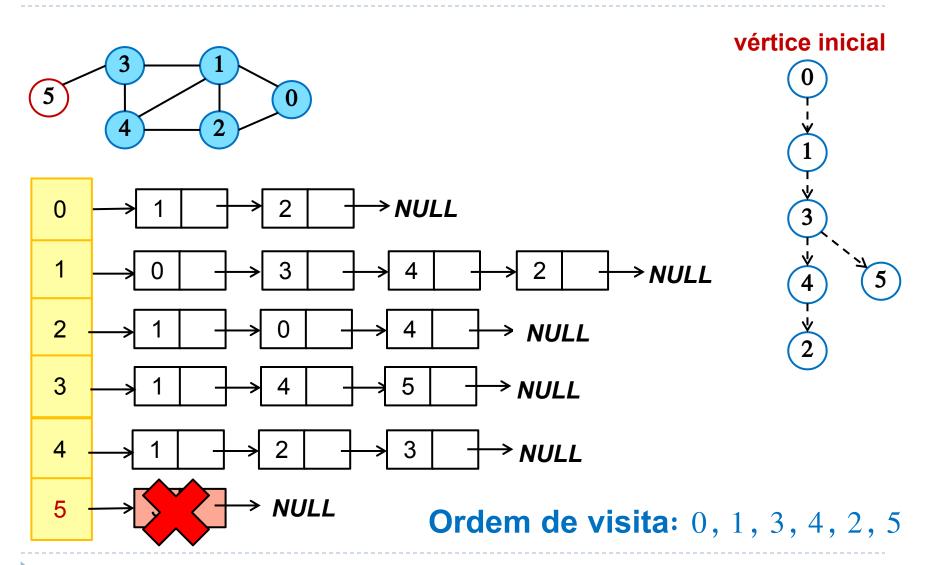


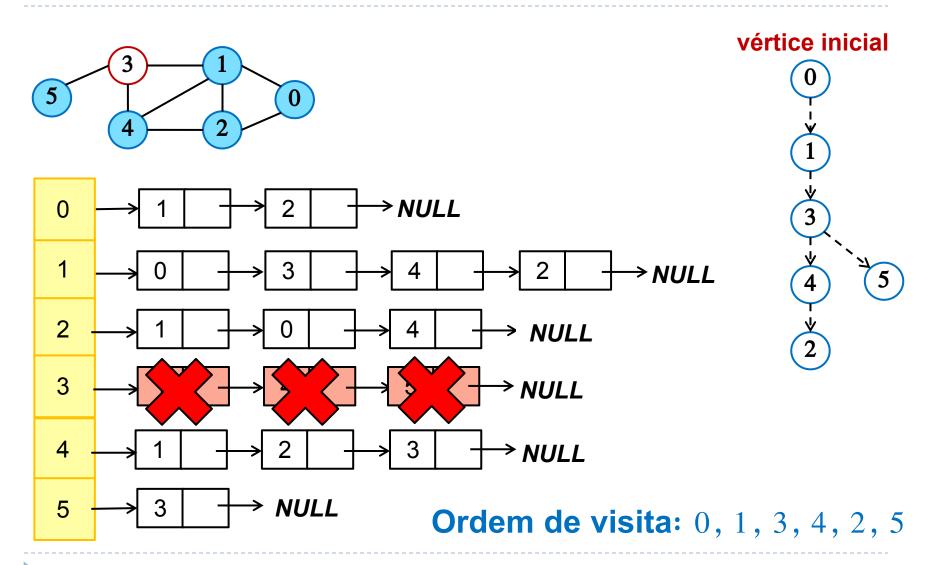


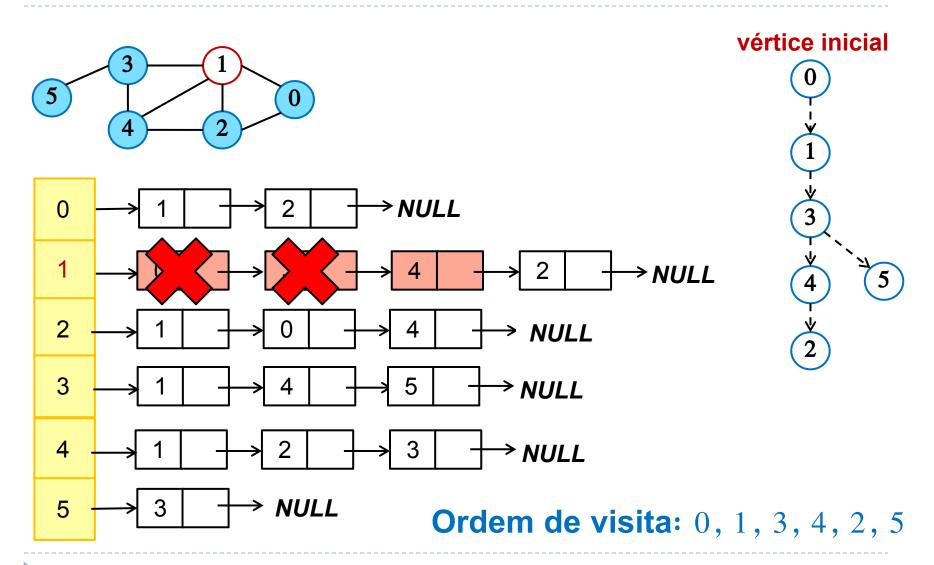


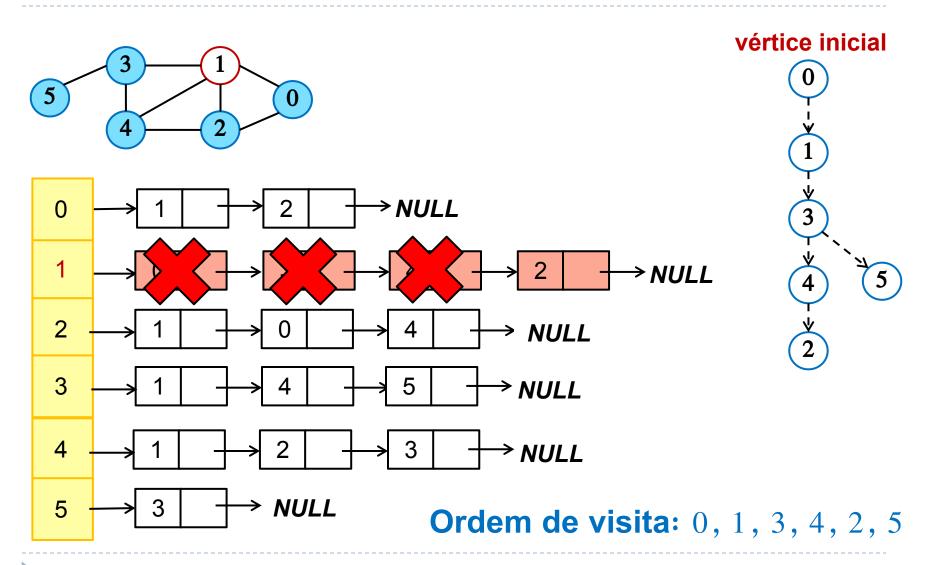


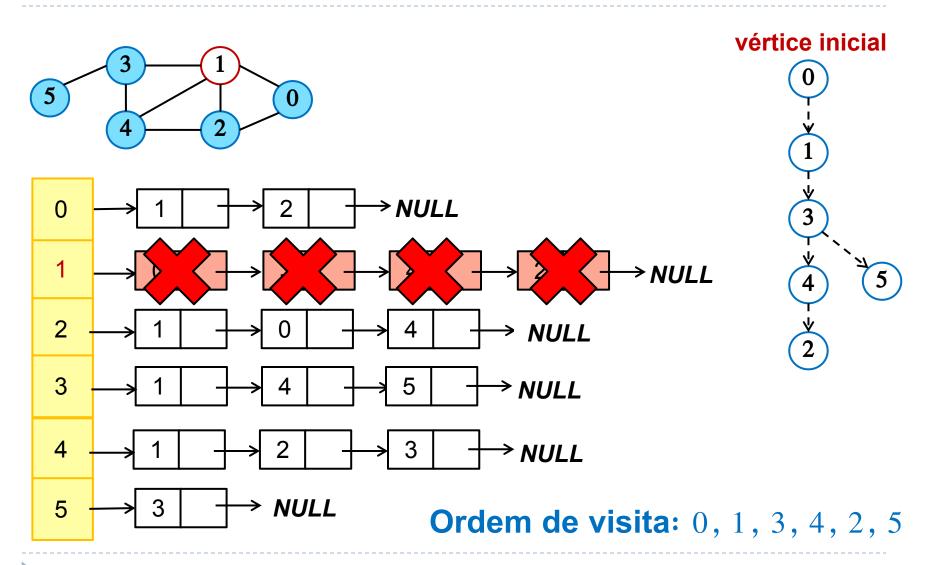


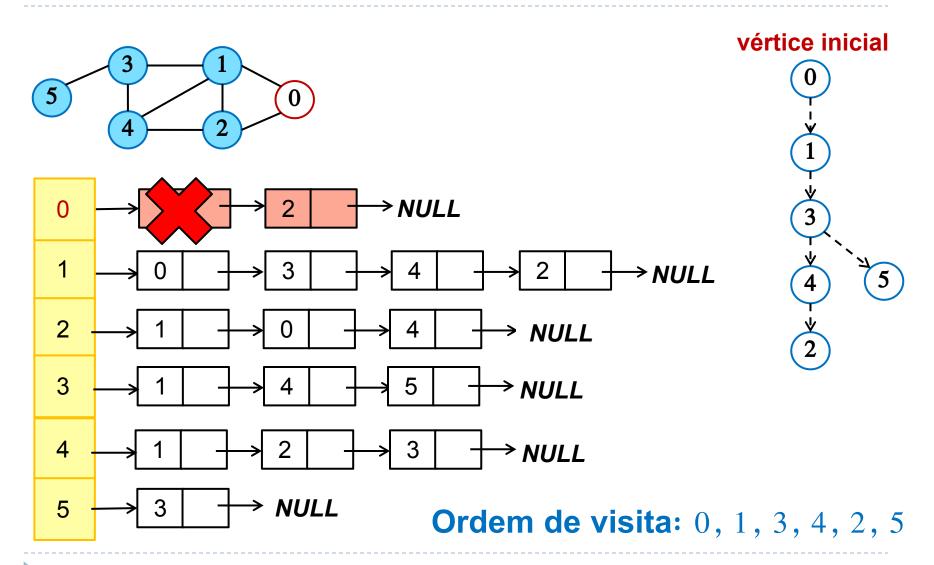


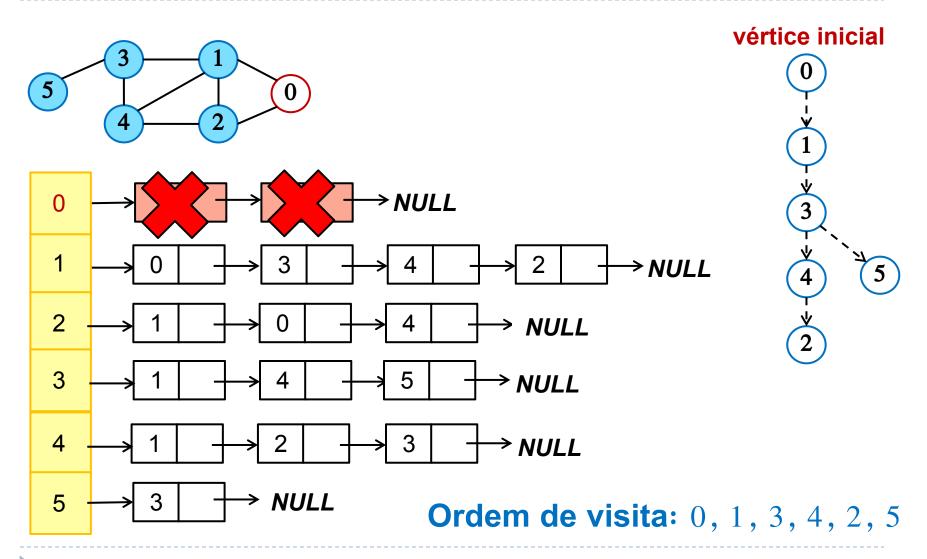


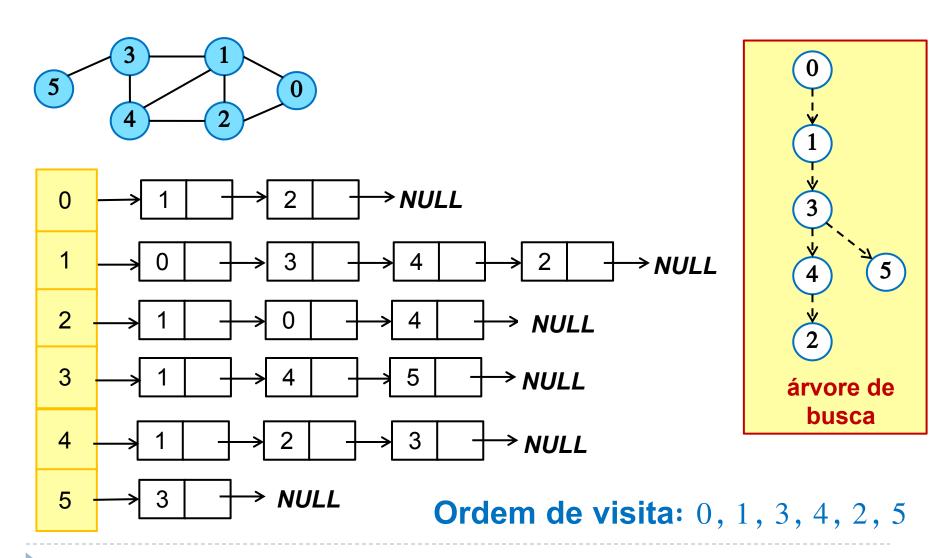












Precisa armazenar os vértices já visitados

Vetor binário onde cada posição indica se um vértice foi visitado ou não

Precisa armazenar os vértices já visitados

Vetor binário onde cada posição indica se um vértice foi visitado ou não

Vetor de inteiros onde cada posição indica a ordem na qual um vértice foi visitado

ZERO indica não visitado

Precisa armazenar os vértices já visitados

Vetor binário onde cada posição indica se um vértice foi visitado ou não

Vetor de inteiros onde cada posição indica a ordem na qual um vértice foi visitado

ZERO indica não visitado

Lista linear onde os nós indicam os vértices e a sequência indica a ordem de visita

Precisa armazenar os vértices já visitados

Vetor binário onde cada posição indica se um vértice foi visitado ou não

Vetor de inteiros onde cada posição indica a ordem na qual um vértice foi visitado

ZERO indica não visitado

Lista linear onde os nós indicam os vértices e a sequência indica a ordem de visita

Pode ser definida como:

Variável global

Passada como parâmetro da função



Precisa armazenar os vértices já visitados

Vetor binário onde cada posição indica se um vértice foi visitado ou não

Vetor de inteiros onde cada posição indica a ordem na qual um vértice foi visitado

ZERO indica não visitado

Lista linear onde os nós indicam os vértices e a sequência indica a ordem de visita

Pode ser definida como:

Variável global

Passada como parâmetro da função



busca_profundidade (Grafo *G, int V, int *visitado)



busca_profundidade (Grafo *G, int V, int *visitado)
Marque V como visitado;



busca_profundidade (Grafo *G, int V, int *visitado)
Marque V como visitado;

Execute a operação desejada em V (ex: imprimir);



busca_profundidade (Grafo *G, int V, int *visitado)
Marque V como visitado;

Execute a operação desejada em V (ex: imprimir);

PARA cada vértice Adj adjacente a V FAÇA

FIM_PARA

busca_profundidade (Grafo *G, int V, int *visitado)
Marque V como visitado;

Execute a operação desejada em V (ex: imprimir);

```
PARA cada vértice Adj adjacente a V FAÇA
SE adj não foi visitado ENTÃO
busca_profundidade(G, Adj, visitado);
FIM_SE
FIM_PARA
```

Algoritmo de disparo da busca:

DFS (Grafo *G, int V)

Algoritmo de disparo da busca:

DFS (Grafo *G, int V)
Aloca o vetor visitado com qtde_vertices de inteiros;

Algoritmo de disparo da busca:

DFS (Grafo *G, int V)

Aloca o vetor **visitado** com **qtde_vertices** de inteiros;

Inicializa cada elemento do vetor com ZERO;

Algoritmo de disparo da busca:

```
DFS (Grafo *G, int V)
   Aloca o vetor visitado com qtde_vertices de inteiros;
   Inicializa cada elemento do vetor com ZERO;
   busca_profundidade(G, V, visitado);
FIM
```

Algoritmo de disparo da busca:

```
DFS (Grafo *G, int V)
  Aloca o vetor visitado com qtde vertices de inteiros;
  Inicializa cada elemento do vetor com ZERO;
  busca profundidade(G, V, visitado);
FIM
```

Explora somente vértices conectados (ideal para tratar grafos conexos)

Busca em profundidade: análise

A função **busca_profundidade()** é chamada uma única vez para cada vértice

Marcar o vértice como visitado tem custo fixo

Executar a operação sobre o vértice tem custo fixo

Percorrer os vértices adjacentes depende do seu grau de saída

Busca em profundidade: análise

A função **busca profundidade()** é chamada uma única vez para cada vértice

Marcar o vértice como visitado tem custo fixo

Executar a operação sobre o vértice tem custo fixo

Percorrer os vértices adjacentes depende do seu grau de saída

Custo total da função está diretamente relacionado com a quantidade de arestas do grafo (O(|A|))

Busca em profundidade: análise

A função **busca_profundidade()** é chamada uma única vez para cada vértice

Marcar o vértice como visitado tem custo fixo

Executar a operação sobre o vértice tem custo fixo

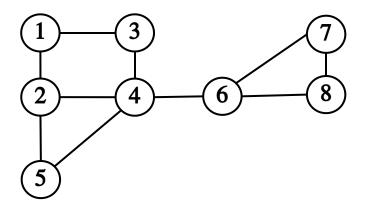
Percorrer os vértices adjacentes depende do seu grau de saída

Custo total da função está diretamente relacionado com a quantidade de arestas do grafo (*O(|A|)*)

Considerando a função de disparo, o custo total da busca em profundidade é O(|V|+|A|)

Busca em profundidade: exercícios

1- Faça o teste de mesa do algoritmo de busca em profundidade para o grafo abaixo, iniciando pelo vértice 1:



2- Implemente o algoritmo de modo que o tratamento dos vértices seja mostrar o vetor de visitados, a lista de adjacentes do vértice atual, qual vértice será usado na próxima chamada da função e a ordem de visita da busca. Verifique se o resultado apresentado é igual ao do seu teste de mesa.

Busca em profundidade: exercícios

- **3-** Altere a função de disparo de modo a explorar todos os vértices (**grafo não conexo**)
- **4-** Implemente a **versão iterativa** da busca em profundidade (**dica**: use uma **pilha** para guardar os próximos vértices adjacentes a visitar). Neste caso, não existe a necessidade da função de disparo, uma vez que o vetor visitado pode ser criado no início do processo de busca. Por fim, faça a análise de complexidade deste algoritmo.
- **5-** Considerando que o grafo é representado através de uma matriz de adjacências, refaça as implementações recursivas e iterativas e as respectivas análises da complexidade do algoritmo.

Percorrimento de um grafo

Busca em largura

Busca em largura

Estratégia que visa **explorar os vértices vizinhos** antes de aumentar a profundidade da busca

Aumenta uniformemente a largura da fronteira entre os vértices descobertos e não descobertos

Descobre todos os vértices a uma distância k do vértice de origem antes de descobrir qualquer vértice a uma distância k+1

Busca em largura

Estratégia que visa **explorar os vértices vizinhos** antes de aumentar a profundidade da busca

Aumenta uniformemente a largura da fronteira entre os vértices descobertos e não descobertos

Descobre todos os vértices a uma distância k do vértice de origem antes de descobrir qualquer vértice a uma distância k+1

Ideia básica:

Explorar todas as arestas do vértice atual

Quando todas as arestas tiverem sido exploradas, a busca passa a explorar as arestas dos seus vértices adjacentes

Busca em largura

Estratégia que visa **explorar os vértices vizinhos** antes de aumentar a profundidade da busca

Aumenta uniformemente a largura da fronteira entre os vértices descobertos e não descobertos

Descobre todos os vértices a uma distância k do vértice de origem antes de descobrir qualquer vértice a uma distância k+1

Ideia básica:

Explorar todas as arestas do vértice atual

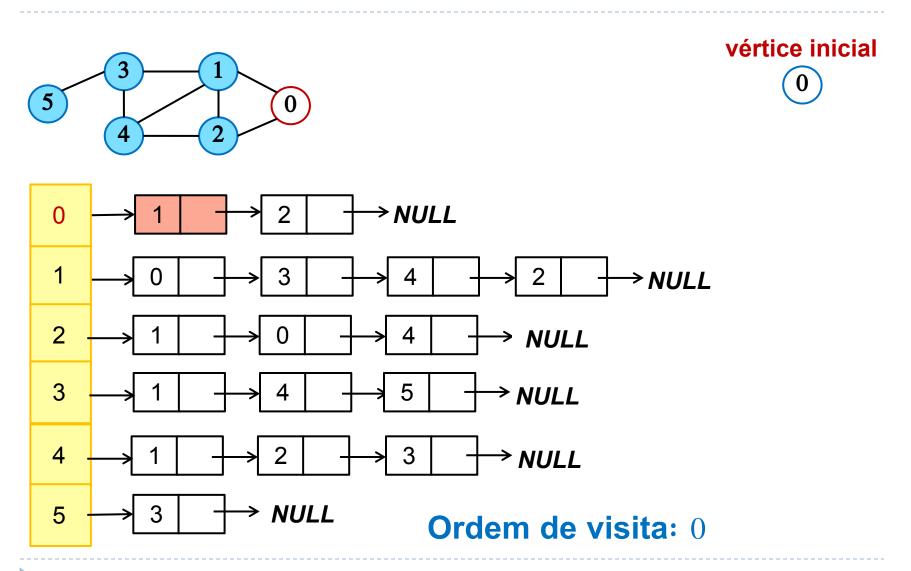
Quando todas as arestas tiverem sido exploradas, a busca passa a explorar as arestas dos seus vértices adjacentes

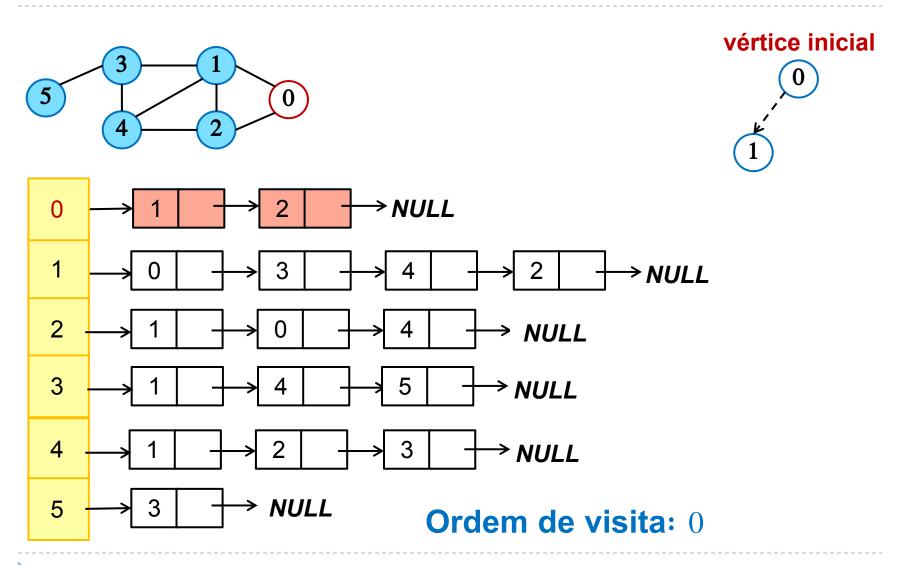
Exemplos de utilização:

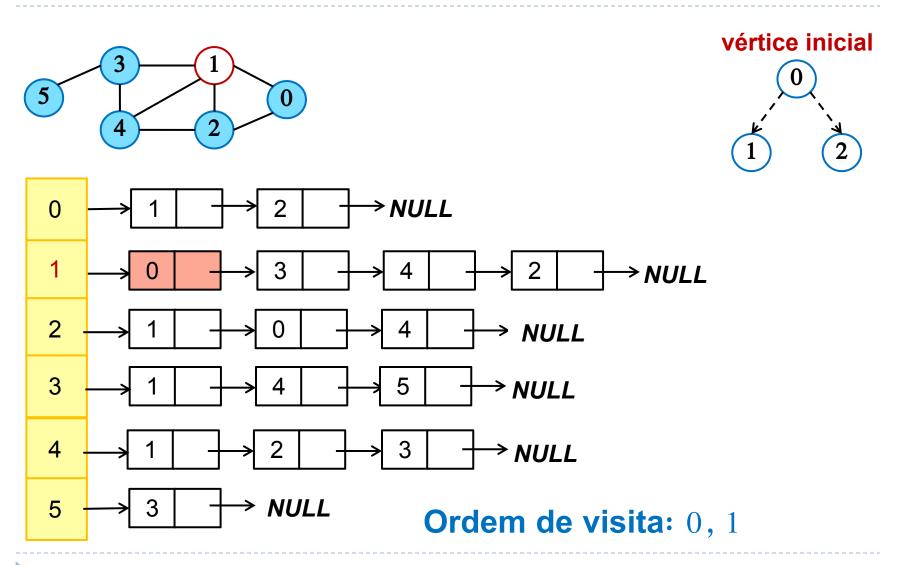
Verificar bipartição de um grafo

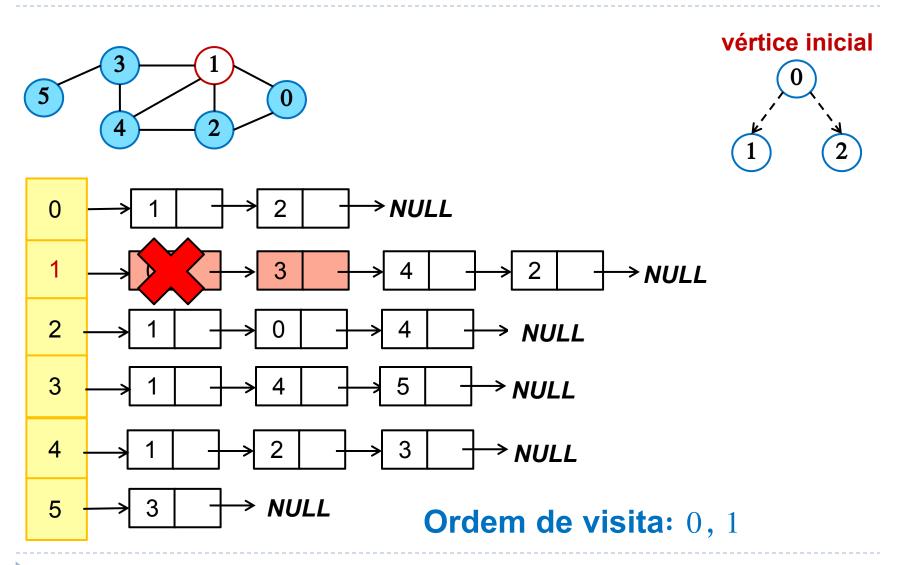
Achar o menor caminho entre 2 vértices

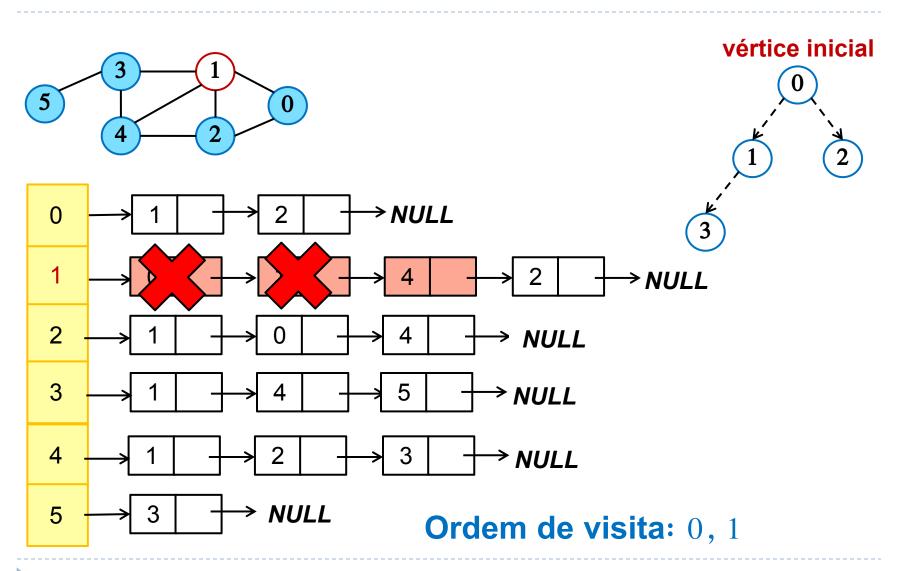


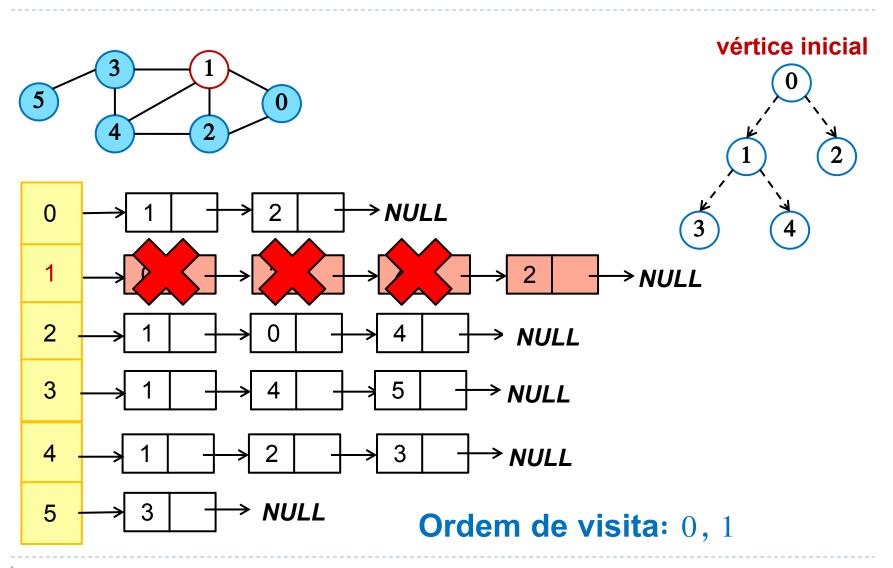


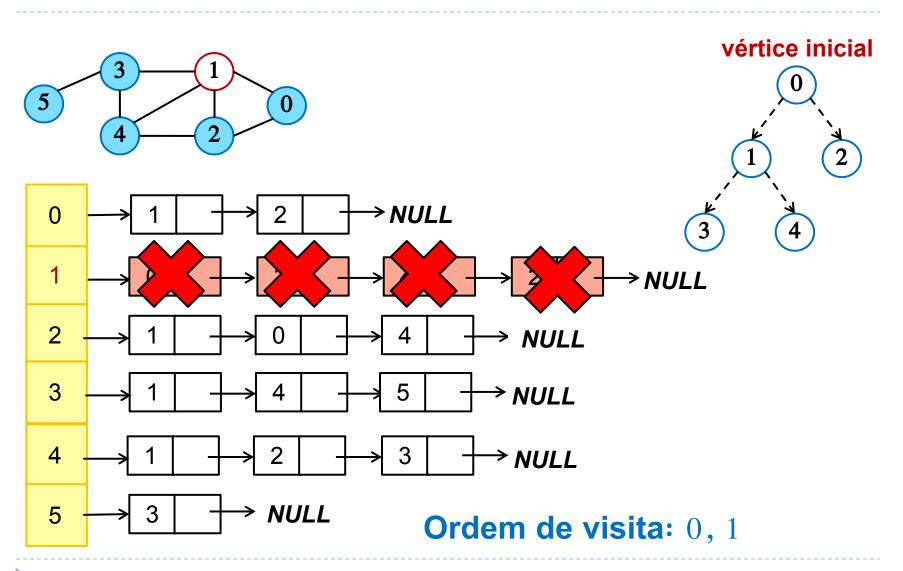


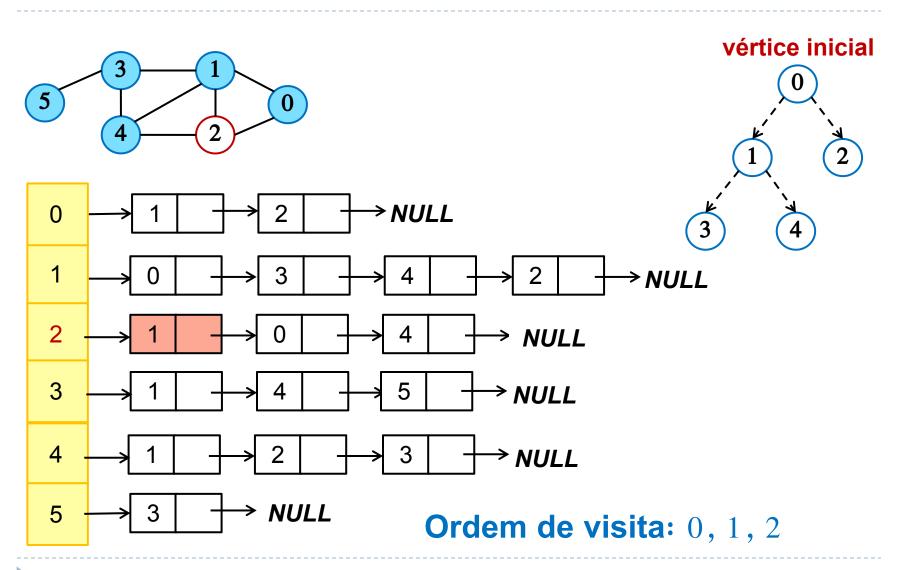


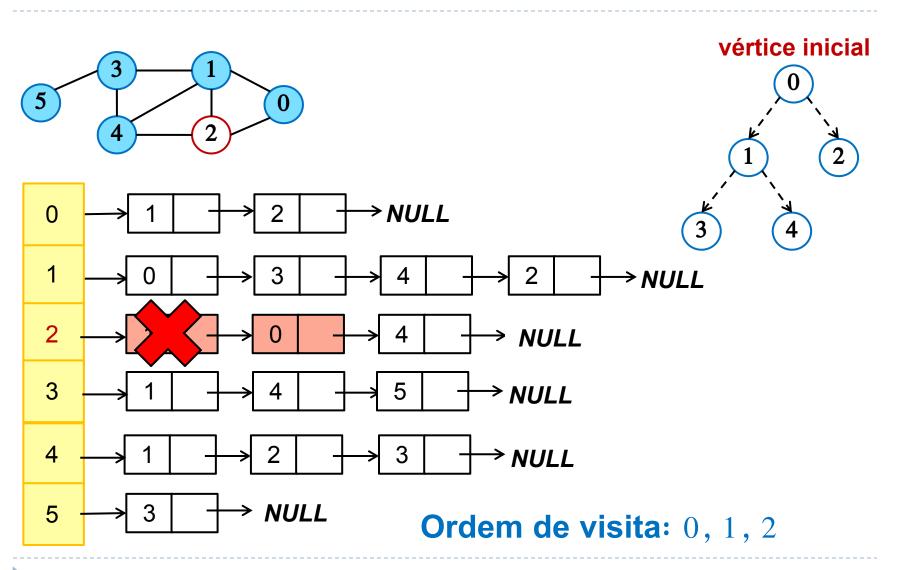


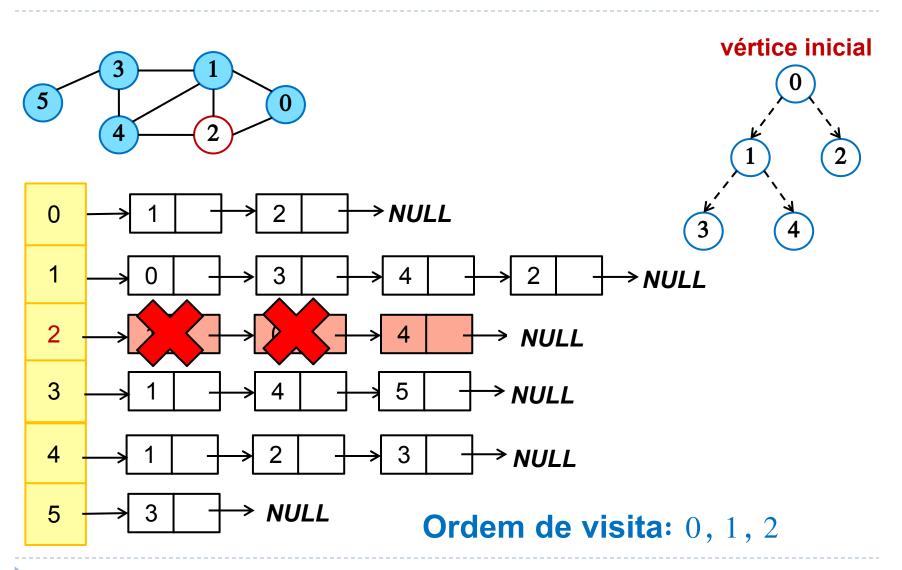


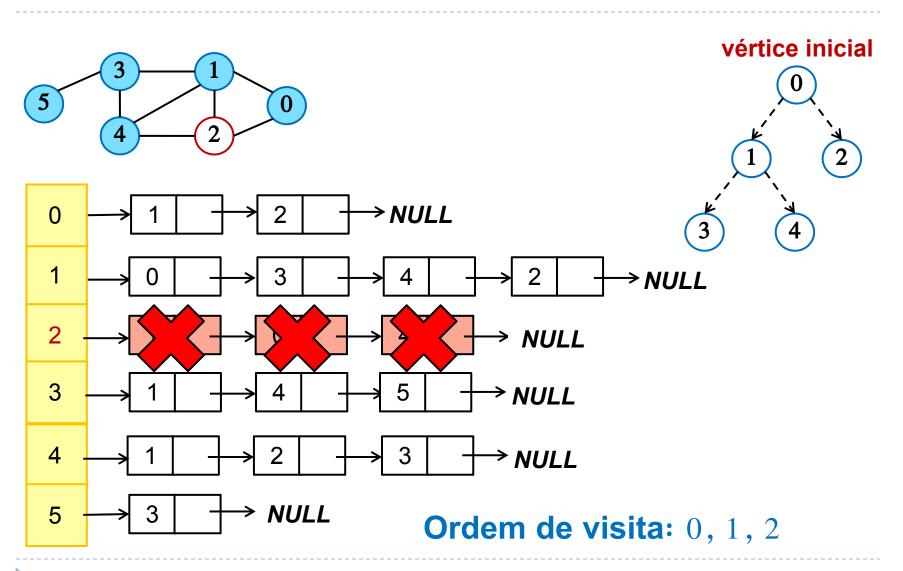


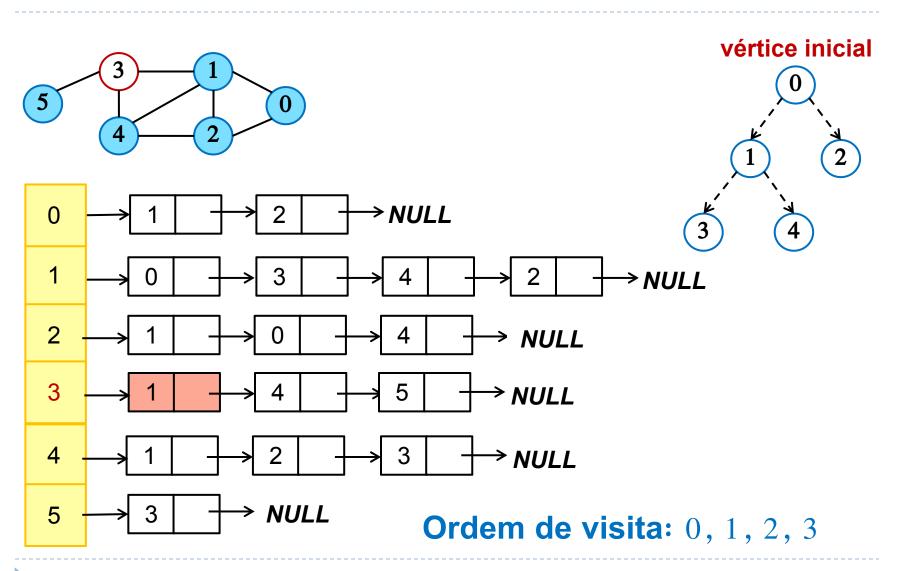


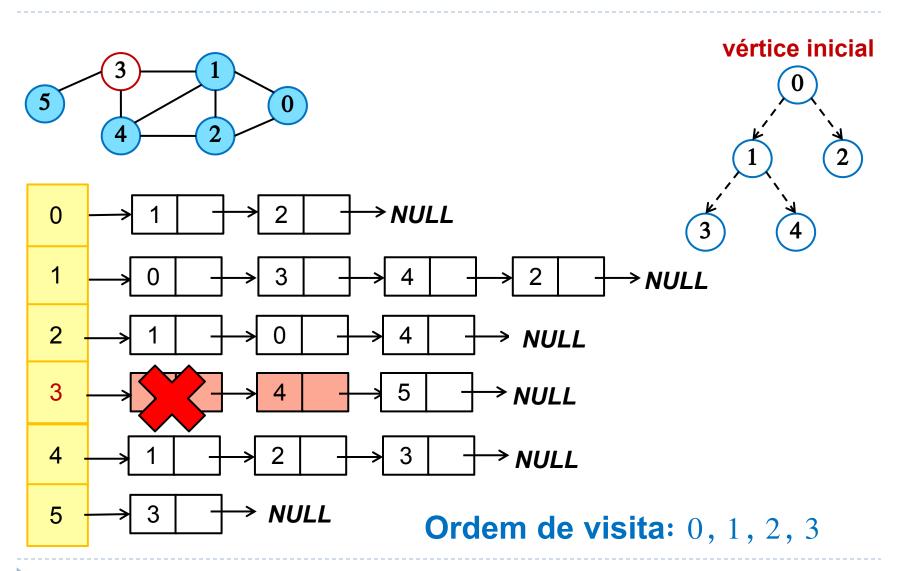


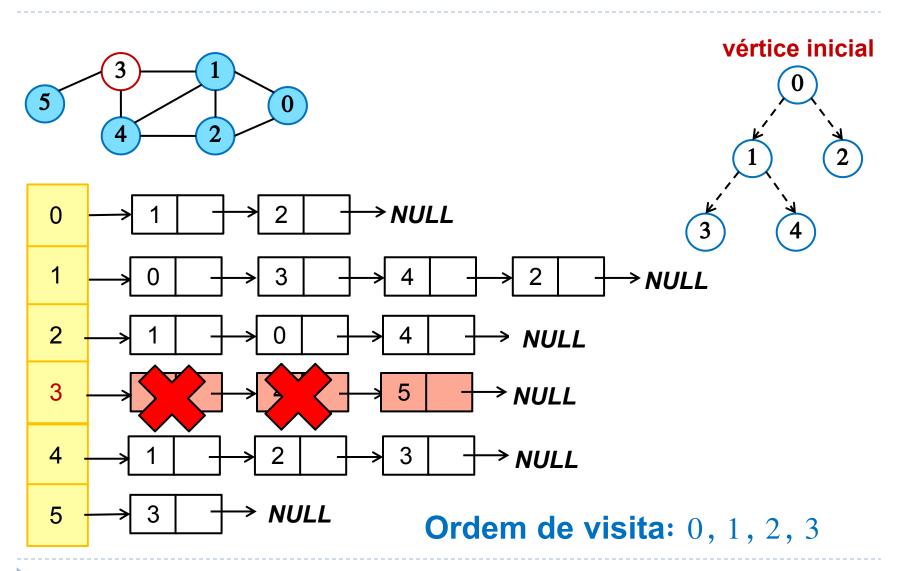


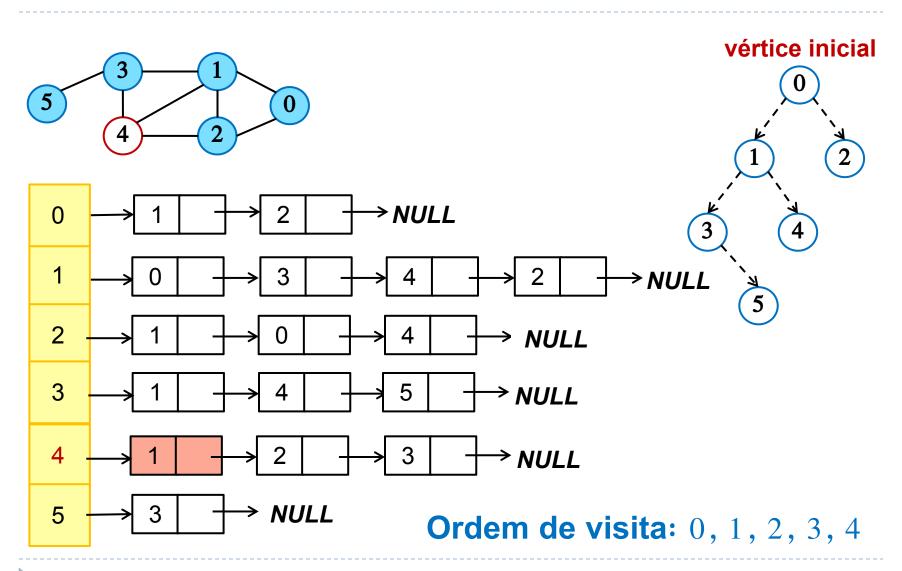


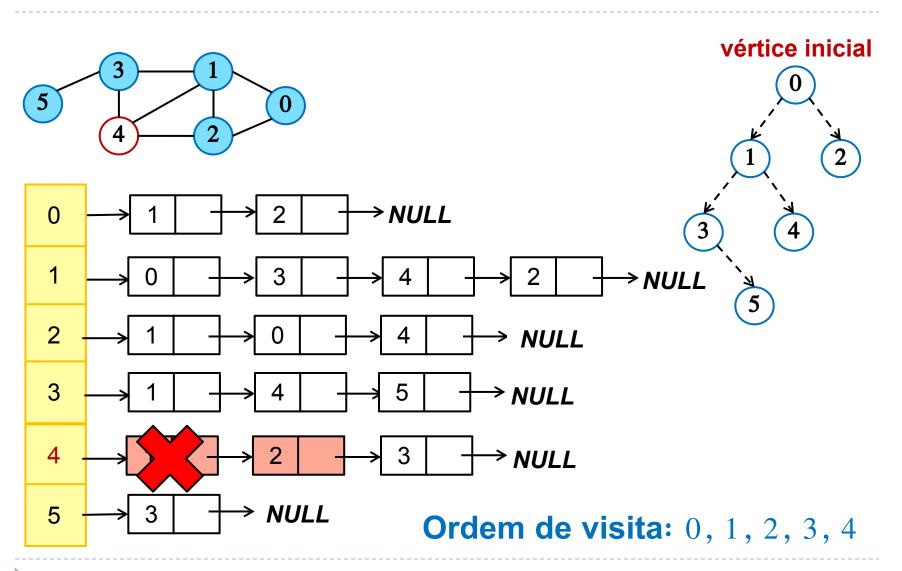


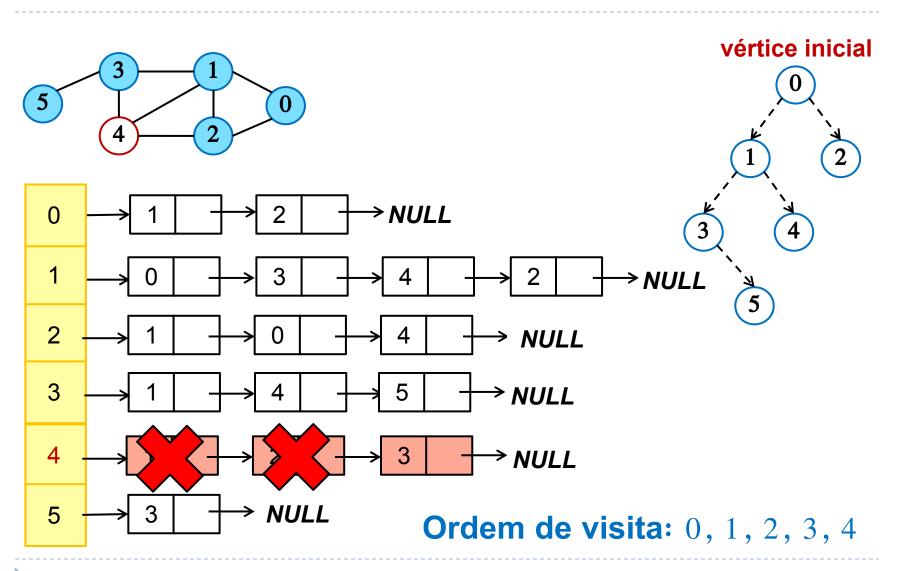


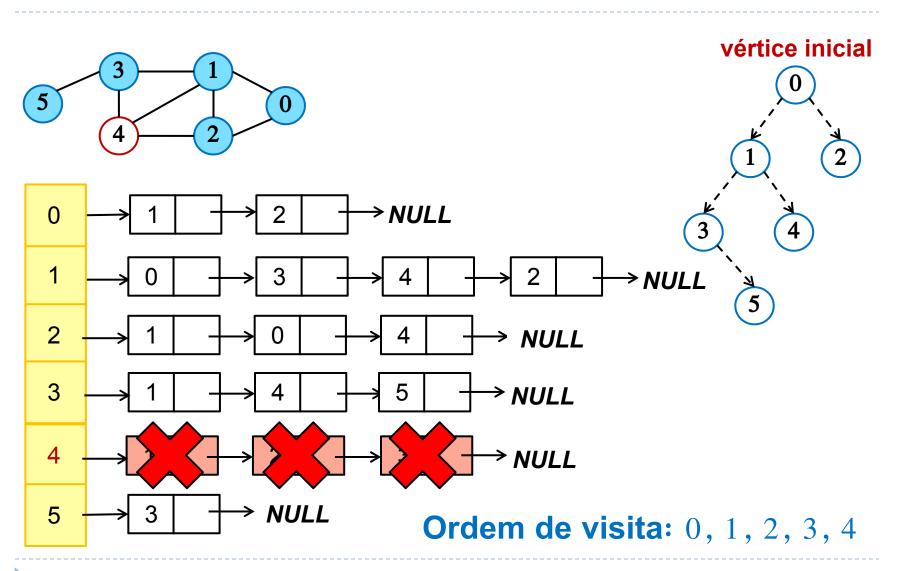


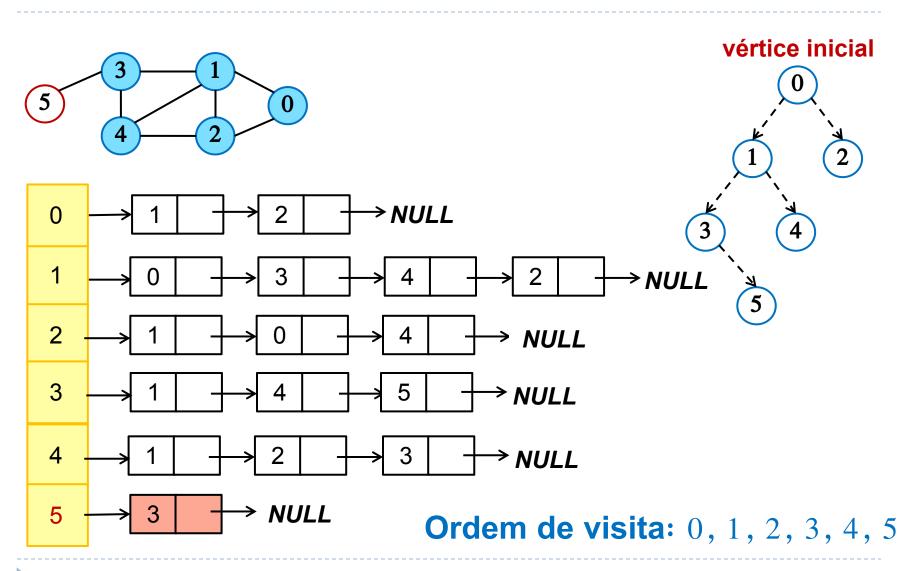


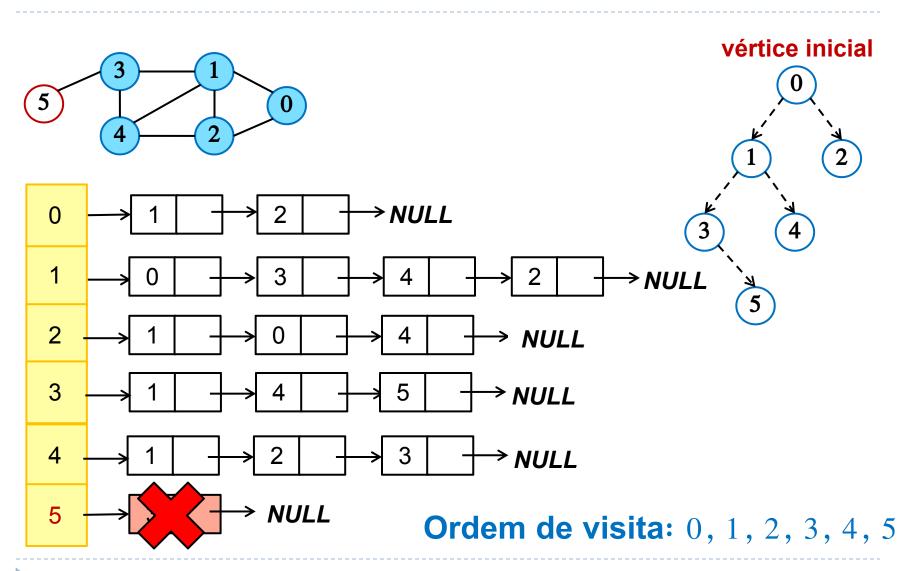


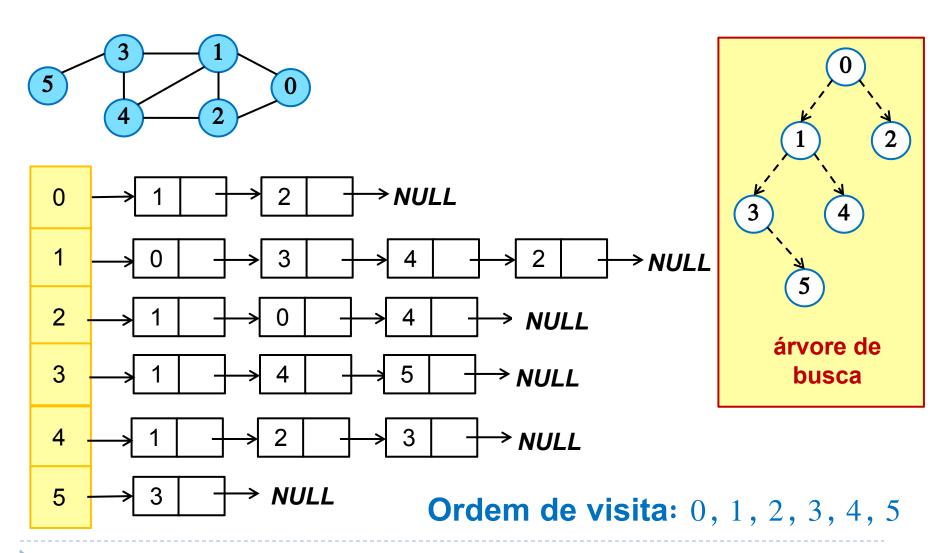












Precisa armazenar os vértices já visitados

Vetor de índice ou lista encadeada

Variável global ou argumento da função

Precisa armazenar os vértices já visitados

Vetor de índice ou lista encadeada

Variável global ou argumento da função

Utiliza uma estrutura fila para guardar os vértices a visitar futuramente

busca_largura (Grafo *G, int V)

•••

busca_largura (Grafo *G, int V)

// Inicializa as estruturas auxiliares

Aloca o vetor **visitado** com V de inteiros e inicializa cada elemento do vetor com ZERO; Cria uma **fila**;

•••

busca_largura (Grafo *G, int V)

// Inicializa as estruturas auxiliares

Aloca o vetor **visitado** com V de inteiros e inicializa cada elemento do vetor com ZERO; Cria uma **fila**;

// Trata o vértice atual

Marque V como visitado;

Execute a operação desejada em V (ex: imprimir);

Insere V no final da fila;

•••

•••

// Percorre o grafo

ENQUANTO fila + vazia FAÇA

FIM_ENQUANTO

FIM



•••

```
// Percorre o grafo

ENQUANTO fila ≠ vazia FAÇA

Vet = remove inicio da fila;
```

FIM_ENQUANTO

FIM



•••

```
// Percorre o grafo

ENQUANTO fila ≠ vazia FAÇA

Vet = remove inicio da fila;

PARA cada vértice Adj adjacente a Vet FAÇA
```

FIM_PARA
FIM_ENQUANTO
FIM

// Percorre o grafo

ENQUANTO fila ≠ vazia FAÇA

Vet = remove inicio da fila;

PARA cada vértice Adj adjacente a Vet FAÇA

SE adj não foi visitado ENTÃO

FIM_SE
FIM_PARA
FIM_ENQUANTO
FIM

// Percorre o grafo ENQUANTO fila ≠ vazia FAÇA Vet = remove inicio da fila; PARA cada vértice Adj adjacente a Vet FAÇA SE adj não foi visitado ENTÃO Marque Adj como visitado; Execute a operação desejada em Adj; Insere Adj no final da fila; FIM_SE FIM PARA FIM ENQUANTO FIM

// Percorre o grafo ENQUANTO fila ≠ vazia FAÇA Vet = remove inicio da fila; PARA cada vértice Adj adjacente a Vet FAÇA SE adj não foi visitado ENTÃO Marque Adj como visitado; Execute a operação desejada em Adj; Insere Adj no final da fila; FIM SE FIM PARA FIM ENQUANTO

Explora somente vértices conectados (ideal para tratar grafos conexos)

FIM

A alocação e inicialização do vetor de visitados tem custo O(V)

A alocação e inicialização do vetor de visitados tem custo O(V)

O tratamento do vértice inicial tem custo *O(1)*

As operações de criação e inserção na fila têm custo constante

A alocação e inicialização do vetor de visitados tem custo O(V)

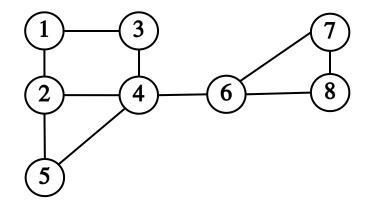
- O tratamento do vértice inicial tem custo *O(1)* As operações de criação e inserção na fila têm custo constante
- O custo associado ao percorrimento do grafo é O(|A|) O laço externo (*ENQUANTO*) será executado para todos os vértices Para cada vértice, sua lista de adjacências será percorrida uma única vez (laço interno - comando *PARA*)

A alocação e inicialização do vetor de visitados tem custo O(V)

- O tratamento do vértice inicial tem custo *O(1)*As operações de criação e inserção na fila têm custo constante
- O custo associado ao percorrimento do grafo é *O(|A|)*O laço externo (*ENQUANTO*) será executado para todos os vértices
 Para cada vértice, sua lista de adjacências será percorrida uma única vez (laço interno comando *PARA*)
- O custo total do algoritmo é O(|V| + |A|)

Busca em largura: exercícios

1- Faça o teste de mesa do algoritmo de busca em largura para o grafo abaixo, iniciando pelo vértice 1:



2- Implemente o algoritmo de modo que o tratamento dos vértices seja mostrar o vetor de visitados, a fila, a lista de adjacentes do vértice atual e a ordem de visita da busca. Verifique se o resultado apresentado é igual ao do seu teste de mesa.

Busca em largura: exercícios

- **3-** Altere a função de modo a explorar todos os vértices (**grafo não conexo**)
- **4-** Implemente a **versão recursiva** da busca em largura. Neste caso, é necessário criar uma função de disparo, como na busca em largura.
- **5-** Considerando que o grafo é representado através de uma matriz de adjacências, refaça a implementação iterativa e analise a sua complexidade.

Percorrimento de um grafo

Busca pelo menor caminho

Menor caminho (caminho geodésico) entre 2 vértices é aquele que apresenta o menor comprimento dentre todos

Menor caminho (caminho geodésico) entre 2 vértices é aquele que apresenta o menor comprimento dentre todos

Grafo não ponderado: comprimento é o **número de arestas** que conectam os 2 vértices

Menor caminho (caminho geodésico) entre 2 vértices é aquele que apresenta o menor comprimento dentre todos

Grafo não ponderado: comprimento é o **número de arestas** que conectam os 2 vértices

Grafo ponderado: comprimento é a **soma dos pesos das arestas** que conectam os 2 vértices

Peso das arestas não pode ser negativo

Menor caminho (caminho geodésico) entre 2 vértices é aquele que apresenta o menor comprimento dentre todos

Grafo não ponderado: comprimento é o **número de arestas** que conectam os 2 vértices

Grafo ponderado: comprimento é a **soma dos pesos das arestas** que conectam os 2 vértices

Peso das arestas não pode ser negativo

Exemplos de aplicações:

Definir o grau de relacionamento entre pessoas em uma rede social

Determinar rotas em um mapa

Definir estratégias de exploração através de máquinas autônomas

Algoritmos de roteamento

Uma forma de achar o menor caminho é através do algoritmo de Dijkstra

Calcula o menor comprimento de um vértice a todos os outros, desde que exista um caminho entre eles

Uma forma de achar o menor caminho é através do algoritmo de Dijkstra

Calcula o menor comprimento de um vértice a todos os outros, desde que exista um caminho entre eles

Ideia básica:

Baseado na busca em largura

Uma forma de achar o menor caminho é através do algoritmo de Dijkstra

Calcula o menor comprimento de um vértice a todos os outros, desde que exista um caminho entre eles

Ideia básica:

Baseado na busca em largura

Próximo nó a ser explorado é escolhido de acordo com o "potencial" de cada vértice adjacente

Aquele com menor comprimento

Vértices não adjacentes tem custo infinito

Uma forma de achar o menor caminho é através do algoritmo de Dijkstra

Calcula o menor comprimento de um vértice a todos os outros, desde que exista um caminho entre eles

Ideia básica:

Baseado na busca em largura

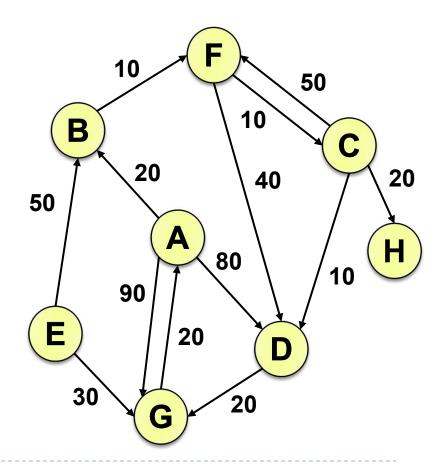
Próximo nó a ser explorado é escolhido de acordo com o "potencial" de cada vértice adjacente

Aquele com menor comprimento

Vértices não adjacentes tem custo infinito

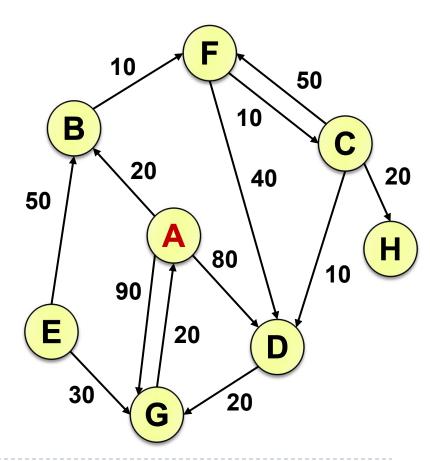
Processo se repete até todo nó conexo ser explorado

Dado o grafo abaixo, qual é o menor caminho de cada vértice a partir do vértice A?



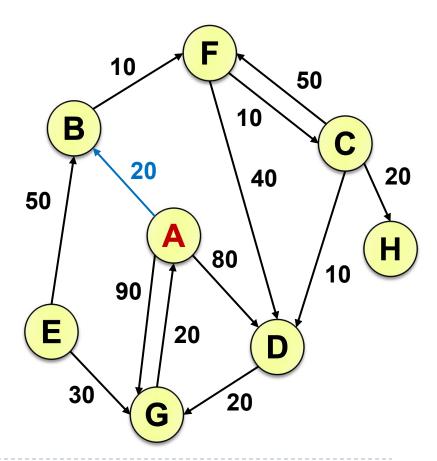
Dado o grafo abaixo, qual é o menor caminho de cada vértice a partir do vértice A?

De *A* podemos ir para:



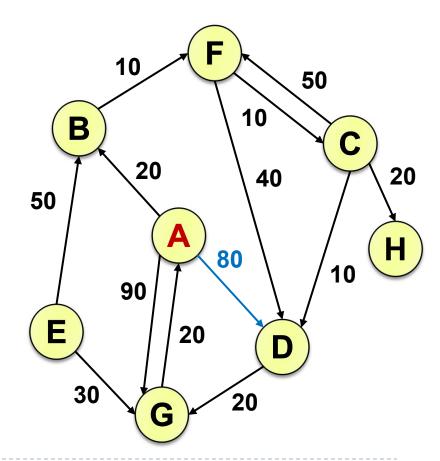
Dado o grafo abaixo, qual é o menor caminho de cada vértice a partir do vértice A?

De A podemos ir para: B (custo = 20)



Dado o grafo abaixo, qual é o menor caminho de cada vértice a partir do vértice A?

```
De A podemos ir para:
  B \text{ (custo = 20)}
  D (custo = 80)
```



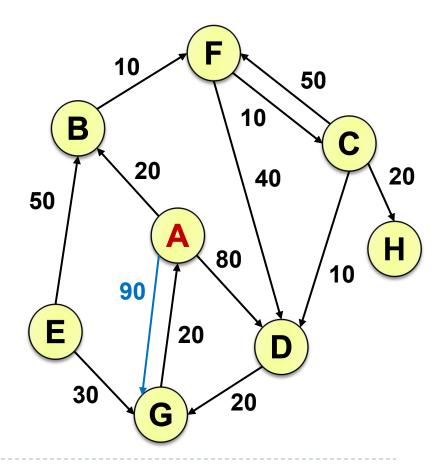
Dado o grafo abaixo, qual é o menor caminho de cada vértice a partir do vértice A?

De *A* podemos ir para:

B (custo = 20)

D (custo = 80)

G (custo = 90)



Dado o grafo abaixo, qual é o menor caminho de cada vértice a partir do vértice *A*?

De A podemos ir para:

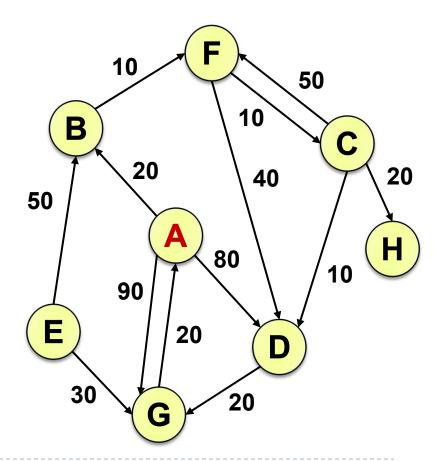
B (custo = 20)

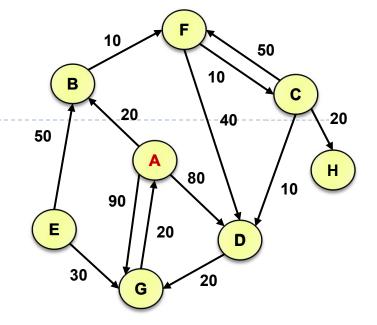
D (custo = 80)

G (custo = 90)

Demais vértices não podem ser alcançados

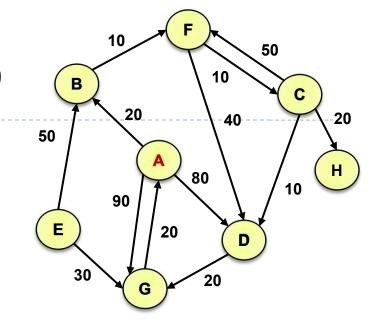
Custo = ∞ (infinito)





Tabulando os dados temos:

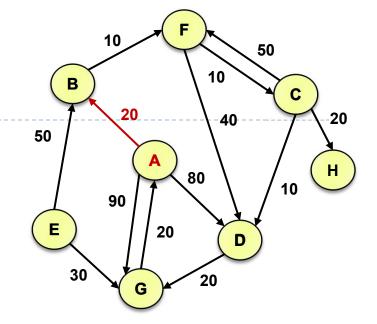
Nó em Nós não análise visitados	Nós não		Mend	or Distâ	ncia até	o mon	nento	
	В	С	D	Е	F	G	Н	
A	{B,C,D,E,F,G,H}	20	∞	80	∞	∞	90	∞



Tabulando os dados temos:

Nó em	Nós não		Mend	or Distâ	ncia até	o mon	nento	
análise	visitados	В	С	D	ш	F	G	Н
A	{B,C,D,E,F,G,H}	20	∞	80	8	8	90	∞

Qual o menor custo?



Tabulando os dados temos:

Nó em análise	Nós não		Mend	or Distâ	ncia até	o mon	nento	
	visitados	В	С	D	Е	F	G	Н
A	{B,C,D,E,F,G,H}	20	∞	80	∞	∞	90	8

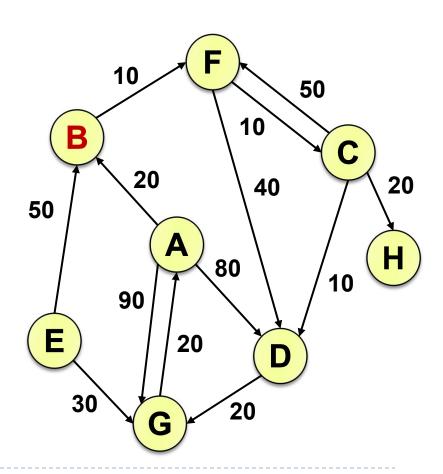
Qual o menor custo?

{A,B} é o menor caminho de A até B

(∄ outro caminho até B com menor custo)

Como já sabemos que o menor caminho saindo de A é ir para B, vamos analisar o menor caminho entre B e os outros vértices

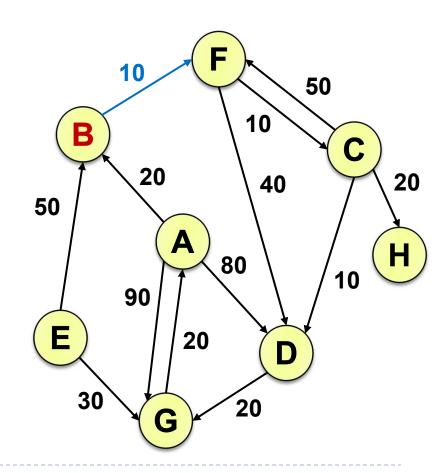
De *B* podemos ir para:



Como já sabemos que o menor caminho saindo de *A* é ir para *B*, vamos analisar o menor caminho entre *B* e os outros vértices

De *B* podemos ir para:

$$F$$
 (custo = 10)



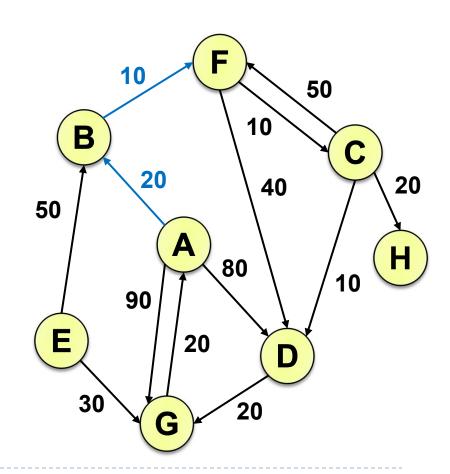
Como já sabemos que o menor caminho saindo de *A* é ir para *B*, vamos analisar o menor caminho entre B e os outros vértices

De *B* podemos ir para:

$$F$$
 (custo = 10)

Custo para chegar a F é somado ao custo até B

$$custo(A,F) = 20 + 10 = 30$$



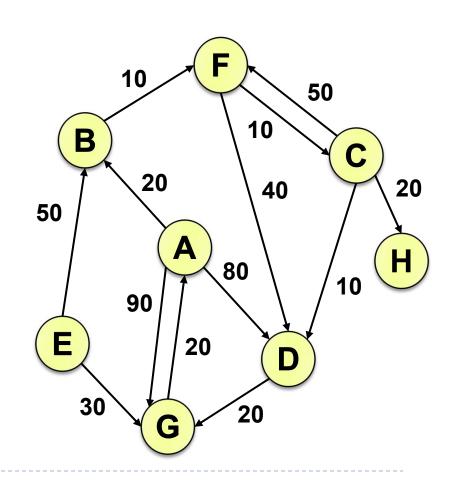
Como já sabemos que o menor caminho saindo de *A* é ir para *B*, vamos analisar o menor caminho entre *B* e os outros vértices

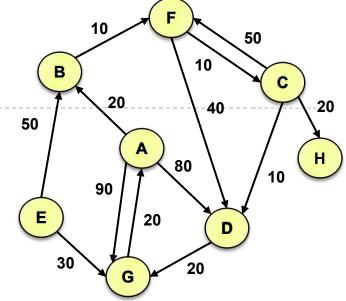
De *B* podemos ir para: F (custo = 10)

Custo para chegar a F é somado ao custo até B custo(A,F) = 20 + 10 = 30

Demais vértices não podem ser alcançados

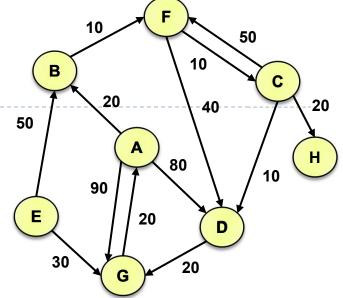
Custo atual é mantido





Tabulando os dados temos:

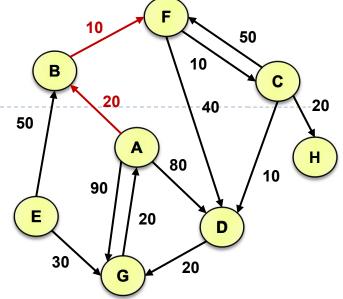
Nó em	Nós não		Mend	or Distâ	ncia até	o mon	nento	
análise	visitados	В	С	D	Е	F	G	Н
A	{B,C,D,E,F,G,H}	20	8	80	∞	∞	90	∞
В	{C,D,E,F,G,H}		8	80	∞	30	90	∞



Tabulando os dados temos:

Nó em	Nós não	Menor Distância até o momento						
análise	visitados	В	С	D	Ш	F	G	Н
А	{B,C,D,E,F,G,H}	20	8	80	8	8	90	8
В	{C,D,E,F,G,H}		8	80	8	30	90	∞

Qual o menor custo?



Tabulando os dados temos:

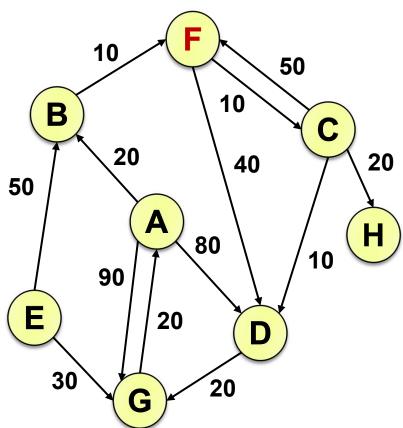
Nó em	Nós não		Mend	or Distâ	ncia até	o mon	nento	
análise	visitados	В	С	D	Е	F	G	Н
А	{B,C,D,E,F,G,H}	20	8	80	8	∞	90	∞
В	{C,D,E,F,G,H}		8	80	∞	30	90	∞

Qual o menor custo?

{A,B,F} é o menor caminho de A até F

Como já sabemos que o menor caminho saindo de A é ir para B e depois para F, vamos analisar o menor caminho entre F e os outros vértices:

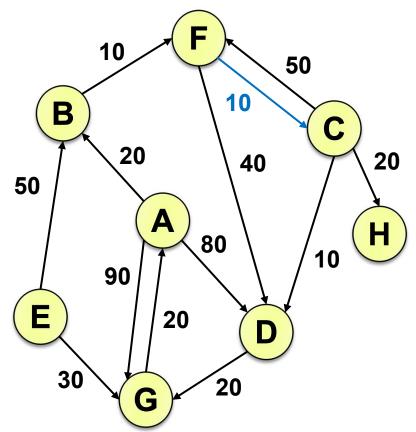
De *F* podemos ir para:



Como já sabemos que o menor caminho saindo de A é ir para B e depois para F, vamos analisar o menor caminho entre F e os outros vértices:

De *F* podemos ir para:

C (custo = 10)

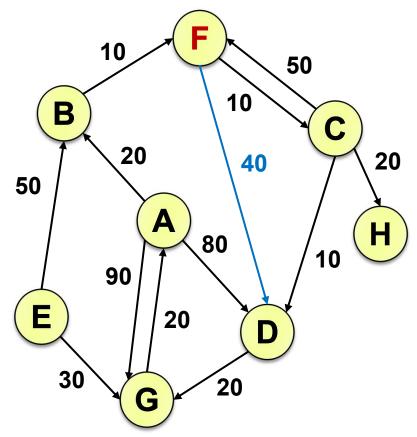


Como já sabemos que o menor caminho saindo de A é ir para B e depois para F, vamos analisar o menor caminho entre F e os outros vértices:

De *F* podemos ir para:

C (custo = 10)

D (custo = 40)



Como já sabemos que o menor caminho saindo de *A* é ir para *B* e depois para *F*, vamos analisar o menor caminho entre *F* e os outros vértices:

De *F* podemos ir para:

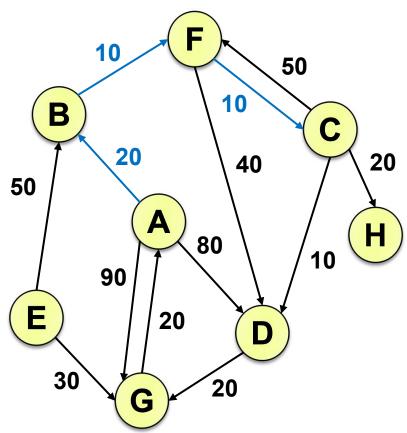
C (custo = 10)

D (custo = 40)

Custo agregado:

$$custo(A,C) = 30 + 10 = 40$$

 $custo(A,D) = 30 + 40 = 70$



Como já sabemos que o menor caminho saindo de *A* é ir para *B* e depois para *F*, vamos analisar o menor caminho entre *F* e os outros vértices:

De *F* podemos ir para:

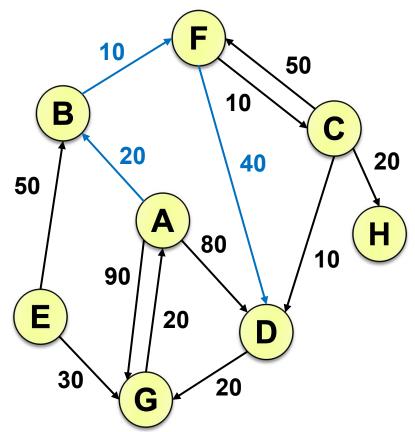
C (custo = 10)

D (custo = 40)

Custo agregado:

$$custo(A,C) = 30 + 10 = 40$$

custo(A,D) = 30 + 40 = 70



Como já sabemos que o menor caminho saindo de A é ir para B e depois para F, vamos analisar o menor caminho entre F e os outros vértices:

De *F* podemos ir para:

$$C \text{ (custo = 10)}$$

D (custo = 40)

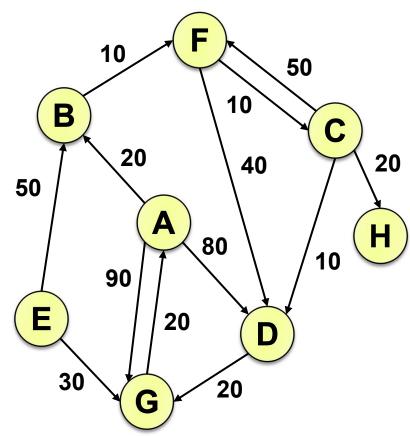
Custo agregado:

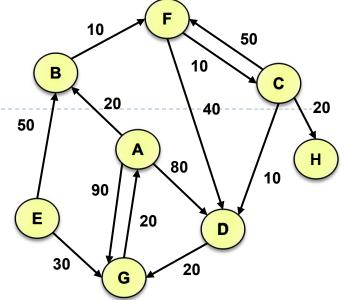
$$custo(A,C) = 30 + 10 = 40$$

 $custo(A,D) = 30 + 40 = 70$

Demais vértices não podem ser alcançados

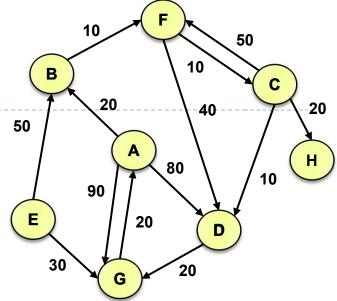
Custo atual é mantido





Tabulando os dados temos:

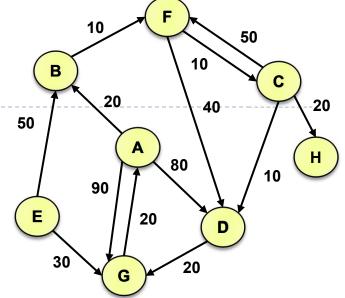
Nó em	Nós não		Mend	or Distâ	ncia até	o mom	ento	
análise	visitados	В	С	D	E	F	G	Н
А	{B,C,D,E,F,G,H}	20	8	80	∞	8	90	∞
В	{C,D,E,F,G,H}		8	80	∞	30	90	∞
F	{C,D,E,G,H}		40	70	∞		90	∞



Tabulando os dados temos:

Nó em	Nós não		Menor Distância até o momento					
análise	visitados	В	С	D	E	F	G	Н
А	{B,C,D,E,F,G,H}	20	8	80	8	8	90	8
В	{C,D,E,F,G,H}		8	80	∞	30	90	8
F	{C,D,E,G,H}		40	70	8		90	8

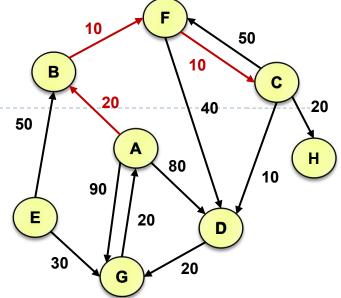
custo de alcançar D passando por B e F(70) é menor que o custo de ir para D direto do A (80)



Tabulando os dados temos:

Nó em	Nós não		Mend	or Distâ	ncia até	o mon	ento	
análise	visitados	В	C	D	Е	F	G	Н
А	{B,C,D,E,F,G,H}	20	8	80	∞	8	90	8
В	{C,D,E,F,G,H}		8	80	∞	30	90	8
F	{C,D,E,G,H}		40	70	∞		90	∞

Qual o menor custo?



Tabulando os dados temos:

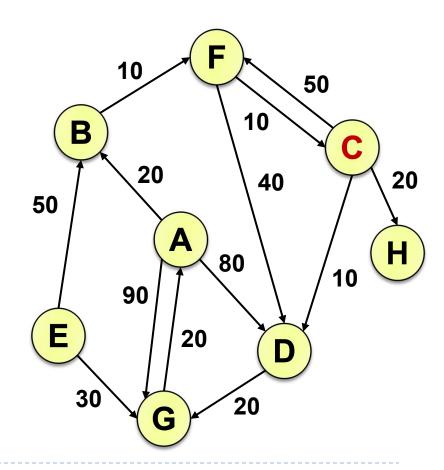
Nó em	Nós não		Mend	or Distâ	ncia até	o mom	nento	
análise	visitados	В	С	D	Е	F	G	Н
А	{B,C,D,E,F,G,H}	20	8	80	8	8	90	8
В	{C,D,E,F,G,H}		8	80	8	30	90	8
F	{C,D,E,G,H}		40	70	8		90	∞

Qual o menor custo?

{A,B,F,C} é o menor caminho de A até C

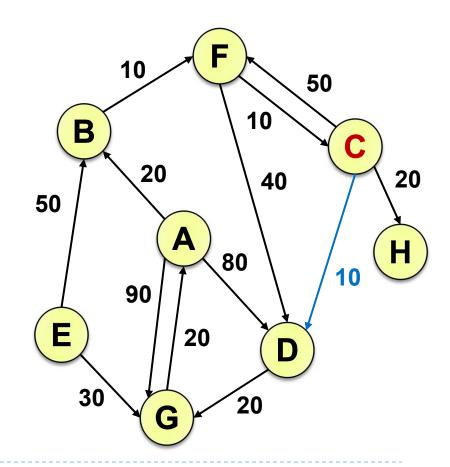
Considerando o caminho {*A,B,F,C*}, vamos analisar o menor caminho entre C e os outros vértices:

De C podemos ir para:



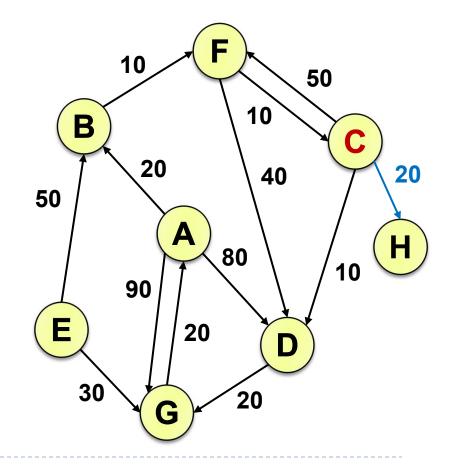
Considerando o caminho {*A,B,F,C*}, vamos analisar o menor caminho entre C e os outros vértices:

De C podemos ir para: D (custo = 10)



Considerando o caminho {*A,B,F,C*}, vamos analisar o menor caminho entre C e os outros vértices:

De C podemos ir para: D (custo = 10) H (custo = 20)



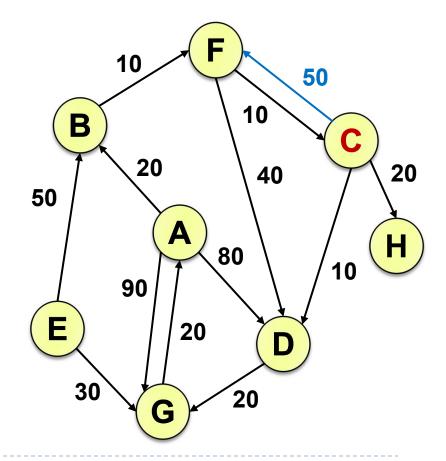
Considerando o caminho {*A,B,F,C*}, vamos analisar o menor caminho entre C e os outros vértices:

De C podemos ir para:

D (custo = 10)

H (custo = 20)

F (custo = 50)



Considerando o caminho {*A*,*B*,*F*,*C*}, vamos analisar o menor caminho entre *C* e os outros vértices:

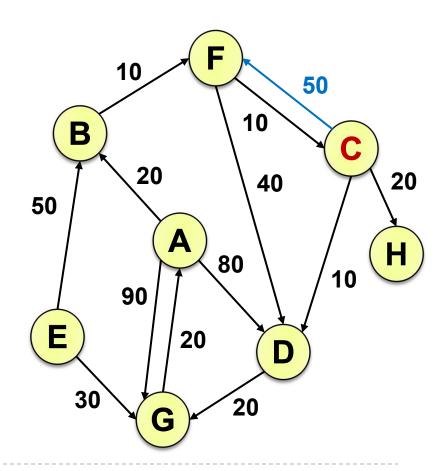
De C podemos ir para:

D (custo = 10)

H (custo = 20)

F (custo = 50)

Menor caminho de *A* até *F já é conhecido*



Considerando o caminho {*A,B,F,C*}, vamos analisar o menor caminho entre C e os outros vértices:

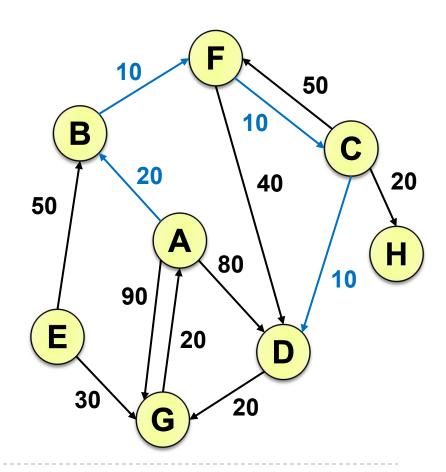
De C podemos ir para:

$$D$$
 (custo = 10)

$$H$$
 (custo = 20)

Custo agregado:

$$custo(A,D) = 40 + 10 = 50$$



Considerando o caminho {*A,B,F,C*}, vamos analisar o menor caminho entre C e os outros vértices:

De C podemos ir para:

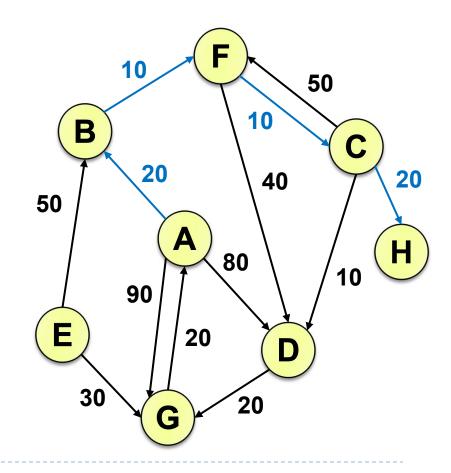
$$D$$
 (custo = 10)

$$H$$
 (custo = 20)

Custo agregado:

$$custo(A,D) = 40 + 10 = 50$$

 $custo(A,H) = 40 + 20 = 60$



Considerando o caminho {*A,B,F,C*}, vamos analisar o menor caminho entre C e os outros vértices:

De C podemos ir para:

$$D$$
 (custo = 10)

$$H$$
 (custo = 20)

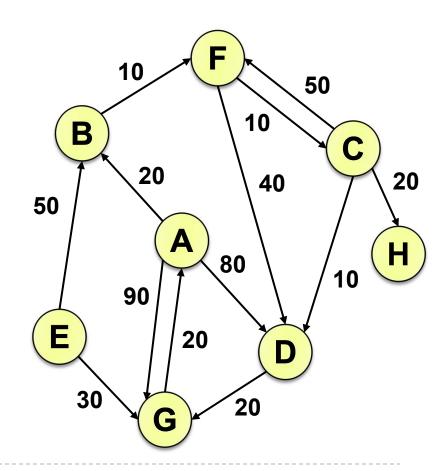
Custo agregado:

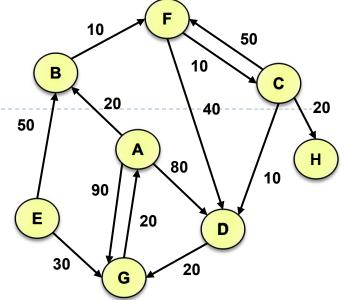
$$custo(A,D) = 40 + 10 = 50$$

 $custo(A,H) = 40 + 20 = 60$

Demais vértices não podem ser alcançados

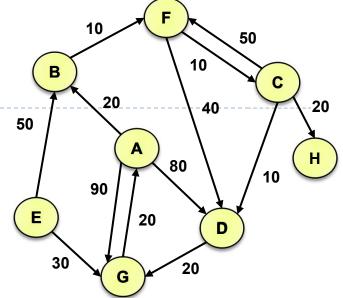
Custo atual é mantido





Tabulando os dados temos:

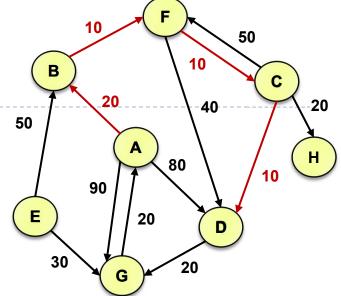
Nó em	Nós não	Menor Distância até o momento						
análise	visitados	В	С	D	Е	F	G	Н
А	{B,C,D,E,F,G,H}	20	8	80	8	8	90	8
В	{C,D,E,F,G,H}		8	80	8	30	90	8
F	{C,D,E,G,H}		40	70	8		90	8
С	{D,E,G,H}			50	8		90	60



Tabulando os dados temos:

Nó em	Nós não		Menor Distância até o momento						
análise	visitados	В	С	D	Е	F	G	Н	
А	{B,C,D,E,F,G,H}	20	8	80	8	∞	90	8	
В	{C,D,E,F,G,H}		8	80	8	30	90	8	
F	{C,D,E,G,H}		40	70	8		90	8	
С	{D,E,G,H}			50	8		90	60	

custo de alcançar D passando por C (50) é menor que o custo de ir para D a partir de F (70)



Tabulando os dados temos:

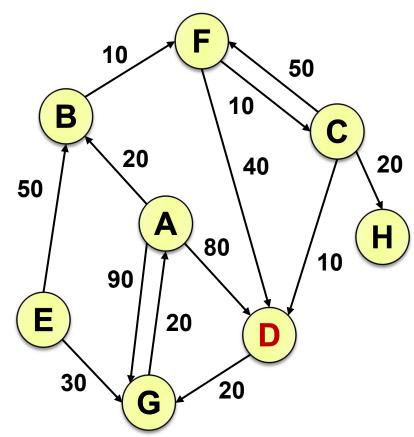
Nó em	Nós não visitados	Menor Distância até o momento							
análise		В	С	D	E	F	G	Н	
А	{B,C,D,E,F,G,H}	20	8	80	∞	∞	90	8	
В	{C,D,E,F,G,H}		8	80	∞	30	90	8	
F	{C,D,E,G,H}		40	70	∞		90	8	
С	{D,E,G,H}			50	∞		90	60	

Qual o menor custo?

{A,B,F,C,D} é o menor caminho de A até D

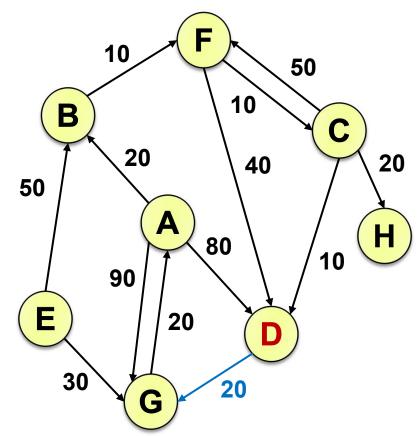
Considerando o caminho {*A*,*B*,*F*,*C*,*D*}, vamos analisar o menor caminho entre D e os outros vértices:

De *D* podemos ir para:



Considerando o caminho {*A,B,F,C,D*}, vamos analisar o menor caminho entre *D* e os outros vértices:

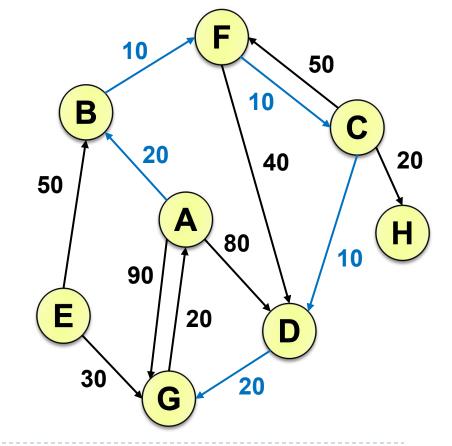
De D podemos ir para: G (custo = 20)



Considerando o caminho {*A,B,F,C,D*}, vamos analisar o menor caminho entre D e os outros vértices:

De *D* podemos ir para: G (custo = 20)

Custo agregado: custo(A,G) = 50 + 20 = 70



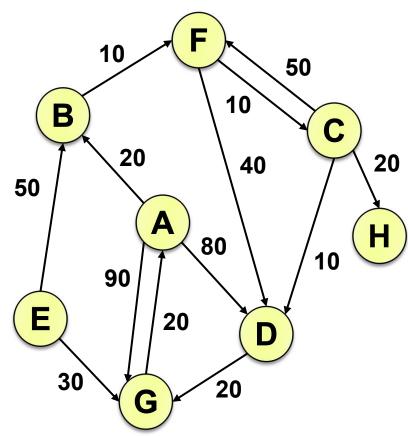
Considerando o caminho {*A,B,F,C,D*}, vamos analisar o menor caminho entre D e os outros vértices:

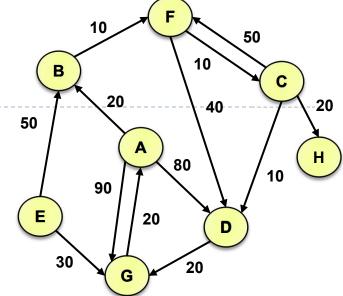
De *D* podemos ir para: G (custo = 20)

Custo agregado: custo(A,G) = 50 + 20 = 70

Demais vértices não podem ser alcançados

Custo atual é mantido





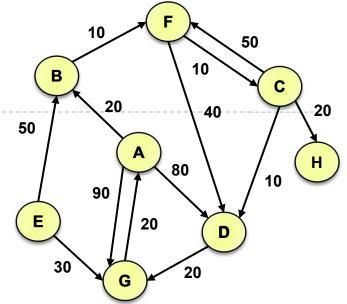
Tabulando os dados temos:

Nó em	Nós não visitados	Menor Distância até o momento							
análise		В	С	D	Е	F	G	Н	
А	{B,C,D,E,F,G,H}	20	8	80	8	8	90	8	
В	{C,D,E,F,G,H}		8	80	8	30	90	∞	
F	{C,D,E,G,H}		40	70	8		90	8	
С	{D,E,G,H}			50	8		90	60	
D	{E,G,H}				8		70	60	

custo de alcançar G passando por D (70) é menor que o custo de ir para G direto de A (90)

Qual o menor custo?

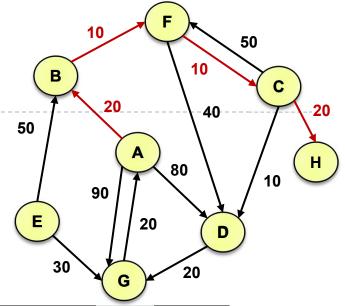
Tabulando os dados temos:



Nó em	Nós não		Mend	o mon	nento			
análise	visitados	В	С	D	Е	F	G	Н
А	{B,C,D,E,F,G,H}	20	8	80	8	8	90	∞
В	{C,D,E,F,G,H}		8	80	8	30	90	∞
F	{C,D,E,G,H}		40	70	8		90	∞
С	{D,E,G,H}			50	8		90	60
D	{E,G,H}				8		70	60

Qual o menor custo?

Tabulando os dados temos:

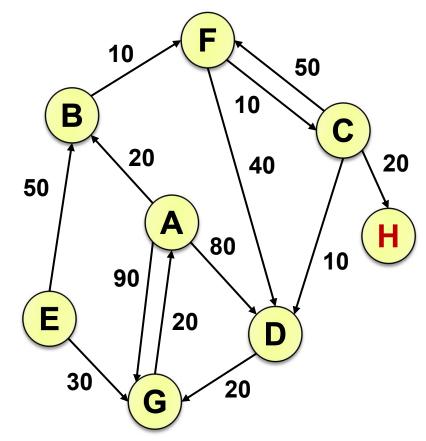


Nó em	Nós não		Meno	Menor Distância até o momento						
análise	visitados	В	С	D	Е	F	G	Н		
А	{B,C,D,E,F,G,H}	20	8	80	8	8	90	8		
В	{C,D,E,F,G,H}		8	80	8	30	90	∞		
F	{C,D,E,G,H}		40	70	8		90	8		
С	{D,E,G,H}			50	8		90	60		
D	{E,G,H}				8		70	60		

{A,B,F,C,H} é o menor caminho de A até H

Considerando o caminho {*A,B,F,C,H*}, vamos analisar o menor caminho entre *H* e os outros vértices:

De H NENHUM vértice é alcançado

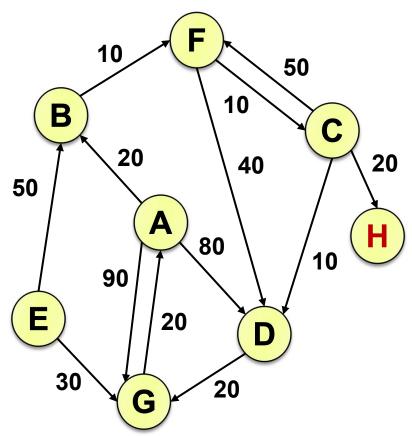


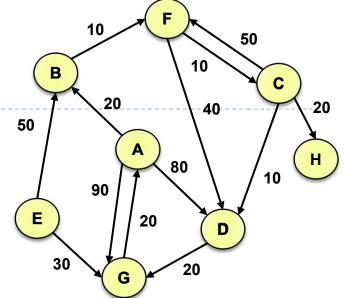
Considerando o caminho {*A,B,F,C,H*}, vamos analisar o menor caminho entre H e os outros vértices:

De H NENHUM vértice é alcançado

Repete-se todos os valores da tabela

Custo atual é mantido



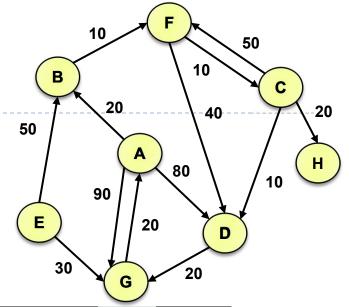


Tabulando os dados temos:

Nó em	Nós não	Menor Distância até o momento							
análise	visitados	В	С	D	Е	F	G	Н	
А	{B,C,D,E,F,G,H}	20	∞	80	8	∞	90	∞	
В	{C,D,E,F,G,H}		∞	80	∞	30	90	∞	
F	{C,D,E,G,H}		40	70	∞		90	8	
С	{D,E,G,H}			50	∞		90	60	
D	{E,G,H}				∞		70	60	
Н	{E,G}				∞		70		

Qual o menor custo?

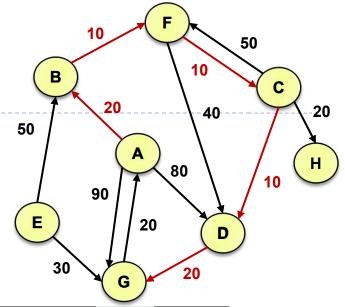
Tabulando os dados temos:



Nó em	Nós não	Menor Distância até o momento							
análise	visitados	В	С	D	Е	F	G	Н	
А	{B,C,D,E,F,G,H}	20	∞	80	8	∞	90	∞	
В	{C,D,E,F,G,H}		∞	80	∞	30	90	∞	
F	{C,D,E,G,H}		40	70	∞		90	8	
С	{D,E,G,H}			50	∞		90	60	
D	{E,G,H}				∞		70	60	
Н	{E,G}				∞		70		

Qual o menor custo?

Tabulando os dados temos:

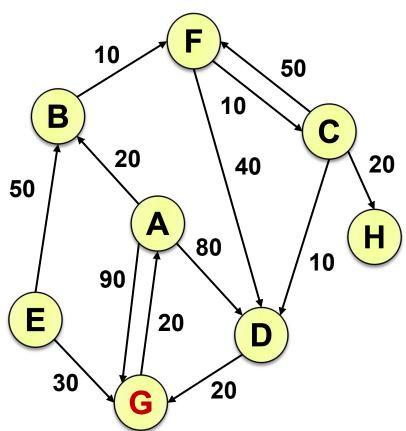


Nó em	Nós não	Menor Distância até o momento							
análise	visitados	В	С	D	Е	F	G	Н	
А	{B,C,D,E,F,G,H}	20	8	80	8	∞	90	∞	
В	{C,D,E,F,G,H}		∞	80	8	30	90	∞	
F	{C,D,E,G,H}		40	70	8		90	∞	
С	{D,E,G,H}			50	8		90	60	
D	{E,G,H}				8		70	60	
Н	{E,G}				8		70		

{A,B,F,C,D,G} é o menor caminho de A até G

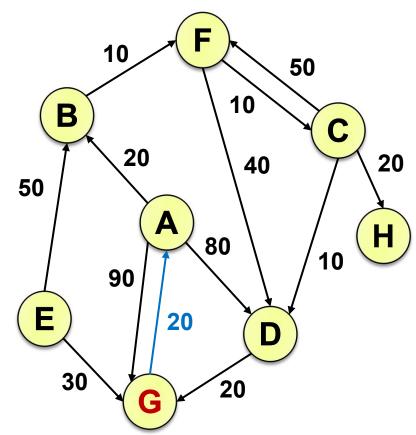
Considerando o caminho {*A,B,F,C,D,G*}, vamos analisar o menor caminho entre *G* e os outros vértices:

De *G* podemos ir para:



Considerando o caminho {*A*,*B*,*F*,*C*,*D*,*G*}, vamos analisar o menor caminho entre *G* e os outros vértices:

De G podemos ir para:
A (custo = 20)

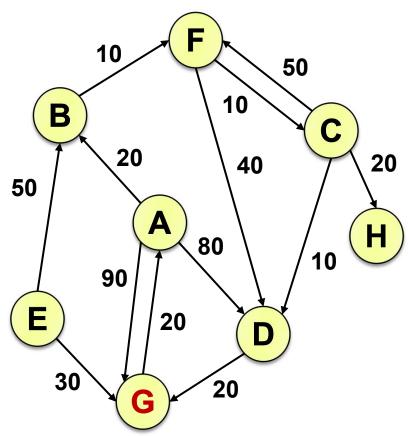


Considerando o caminho {*A,B,F,C,D,G*}, vamos analisar o menor caminho entre G e os outros vértices:

De *G* podemos ir para:

A (custo = 20)

A é o vértice inicial (custo = 0)

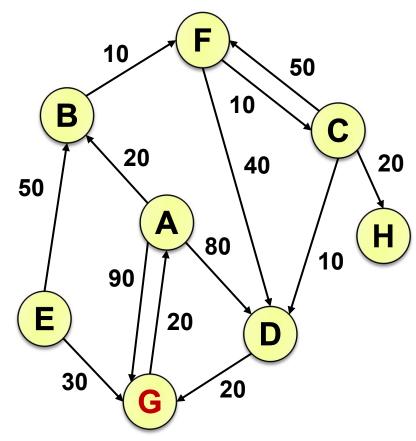


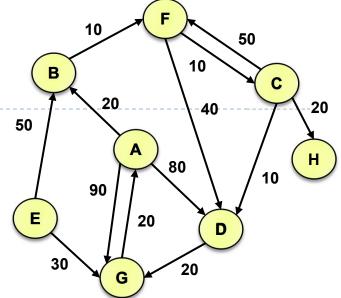
Considerando o caminho {*A,B,F,C,D,G*}, vamos analisar o menor caminho entre G e os outros vértices:

De *G* podemos ir para:

Demais vértices não podem ser alcançados

Custo atual é mantido



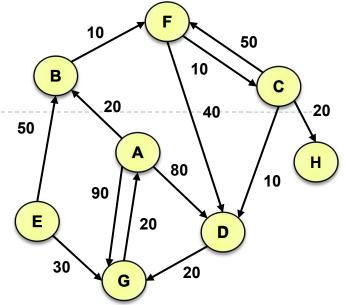


Tabulando os dados temos:

Nó em	Nós não		Mend	or Distâ	ncia até	o mon	nento	
análise	visitados	В	С	D	Е	F	G	Н
Α	{B,C,D,E,F,G,H}	20	8	80	8	∞	90	∞
В	{C,D,E,F,G,H}		8	80	8	30	90	∞
F	{C,D,E,G,H}		40	70	8		90	∞
С	{D,E,G,H}			50	8		90	60
D	{E,G,H}				8		70	60
Н	{E,G}				8		70	
G	{E}				8			

Não há caminho para o vértice E a partir de A

Tabulando os dados temos:



Nó em	Nós não		Mend	or Distâ	ncia até	o mon	nento	
análise	visitados	В	Ç	D	Е	F	G	Н
А	{B,C,D,E,F,G,H}	20	8	80	8	8	90	∞
В	{C,D,E,F,G,H}		∞	80	8	30	90	∞
F	{C,D,E,G,H}		40	₹0	8		90	∞
С	{D,E,G,H}			50	8		90	60
D	{E,G,H}			X	8		70	60
Н	{E,G}				8		70	
G	{E}				\bigcirc			

Entrada:

Grafo $G = \{V, A\}$

Vértice inicial ou de origem *v*

Entrada:

Grafo $G = \{V, A\}$

Vértice inicial ou de origem *v*

Saída:

Vetor de distâncias D com o custo mínimo entre cada vértice e o vértice inicial

Entrada:

Grafo $G = \{V,A\}$ Vértice inicial ou de origem v_0

Saída:

Vetor de distâncias D com o custo mínimo entre cada vértice e o vértice inicial

Considerações:

O peso das arestas é representado por uma matriz C
Os vértices visitados são armazenados em um vetor S
Infinito será representado por um valor muito alto

Ex: INT_MAX

int **dijkstra**(Grafo *G, int v_0 , int *D)

int **dijkstra**(Grafo *G, int v_0 , int *D)

Alocar espaço para os vetores **S** e **D**;

```
int dijkstra(Grafo *G, int v₀, int *D)
Alocar espaço para os vetores $S e D;
// Inicializa elementos dos vetores
Inicializar todos os elementos do vetor $S$ com ZERO;
Marcar o vértice v₀ como visitado em $S$;
```

```
int dijkstra(Grafo *G, int v_0, int *D)
  Alocar espaço para os vetores S e D;
  // Inicializa elementos dos vetores
  Inicializar todos os elementos do vetor S com ZERO;
  Marcar o vértice \mathbf{v}_0 como visitado em \mathbf{S};
  Inicializar todos os elementos do vetor D com infinito;
  D[v_0] = 0; // Custo do vértice inicial é ZERO
  PARA cada vértice v_i \in \{V-S\} FAÇA
     SE C[v_0, v_i] \neq 0 ENTÃO
        D[v_i] = C[v_0, v_i];
     FIM SE
  FIM PARA
```

•••

PARA k = 2 até qtde_vertices **FAÇA**

FIM_PARA



•••

PARA k = 2 até qtde_vertices **FAÇA** Encontre o vértice $v_k \in \{V-S\}$, tal que **D[v_k] é o menor valor**;

FIM_PARA



•••

PARA k = 2 até qtde_vertices **FAÇA**Encontre o vértice $v_k \in \{V-S\}$, tal que **D[v_k] é o menor valor**;

Marcar o vértice v_k como visitado em **S**;

FIM_PARA



•••

```
PARA k = 2 até qtde_vertices FAÇA

Encontre o vértice v_k \in \{V-S\}, tal que D[v_k] é o menor valor;

Marcar o vértice v_k como visitado em S;
```

PARA cada vértice $v_i \in \{V-S\}$ **FAÇA**

FIM_PARA
FIM_PARA



•••

```
PARA k = 2 até qtde_vertices FAÇA

Encontre o vértice v_k \in \{V-S\}, tal que D[v_k] é o menor valor;

Marcar o vértice v_k como visitado em S;
```

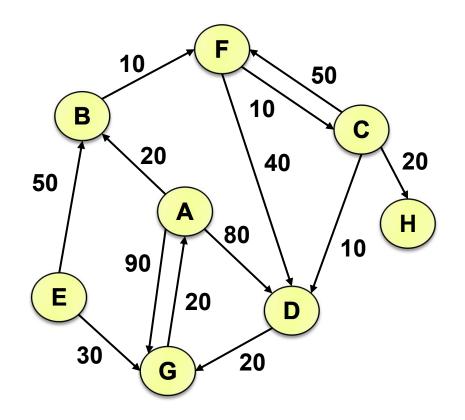
PARA cada vértice $v_j \in \{V-S\}$ **FAÇA** $D_{novo} = D[v_k] + C[v_k, v_j]; // Calcula custo do caminho <math>v_0, ..., v_k, v_j$

FIM_PARA
FIM_PARA

```
PARA k = 2 até qtde vertices FAÇA
     Encontre o vértice v_k \in \{V-S\}, tal que D[v_k] é o menor valor;
     Marcar o vértice \mathbf{v}_{\mathbf{k}} como visitado em \mathbf{S};
     PARA cada vértice v_i \in \{V-S\} FAÇA
        D_{novo} = D[v_k] + C[v_k, v_i]; // Calcula custo do caminho v_0, ..., v_k, v_i
        SE D_{novo} < D[v_i] ENTÃO
           D[v_i] = D_{novo};
        FIM_SE
     FIM PARA
  FIM PARA
FIM
```

Matriz C

	Α	В	С	D	Ε	F	G	Н
Α	0	20	0	80	0	0	90	0
В	0	0	0	0	0	10	0	0
С	0	0	0	10	0	50	0	20
D	0	0	0	0	0	0	20	0
Ε	0	50	0	0	0	0	30	0
F	0	0	10	40	0	0	0	0
G	20	0	0	0	0	0	0	0
Н	0	0	0	0	0	0	0	0



Vetor D

Matriz C

	Α	В	С	D	E	F	G	Н
Α	0	20	0	80	0	0	90	0
В	0	0	0	0	0	10	0	0
С	0	0	0	10	0	50	0	20
D	0	0	0	0	0	0	20	0
E	0	50	0	0	0	0	30	0
F	0	0	10	40	0	0	0	0
G	20	0	0	0	0	0	0	0
Н	0	0	0	0	0	0	0	0

0							
A	В	C	D	Е	F	G	Н

Matriz C

	Α	В	С	D	E	F	G	Н
Α	0	20	0	80	0	0	90	0
В	0	0	0	0	0	10	0	0
С	0	0	0	10	0	50	0	20
D	0	0	0	0	0	0	20	0
Ε	0	50	0	0	0	0	30	0
F	0	0	10	40	0	0	0	0
G	20	0	0	0	0	0	0	0
Н	0	0	0	0	0	0	0	0

A	В	C	D	Е	F	G	Ξ
0	20	inf	80	inf	inf	90	inf

A	В	С	D	Е	F	G	Н
0	20	inf	80	inf	30	90	inf

Matriz C

	Α	В	С	D	E	F	G	Н
Α	0	20	0	80	0	0	90	0
В	0	0	0	0	0	10	0	0
С	0	0	0	10	0	50	0	20
D	0	0	0	0	0	0	20	0
E	0	50	0	0	0	0	30	0
F	0	0	10	40	0	0	0	0
G	20	0	0	0	0	0	0	0
Н	0	0	0	0	0	0	0	0

A	В	C	D	Е	F	G	Н
0	20	inf	80	inf	inf	90	inf

A	В	С	D	Е	F	G	Н
0	20	inf	80	inf	30	90	inf

A	В	С	D	Е	F	G	Н
0	20	40	70	inf	30	90	inf

Matriz C

	Α	В	С	D	E	F	G	Н
Α	0	20	0	80	0	0	90	0
В	0	0	0	0	0	10	0	0
С	0	0	0	10	0	50	0	20
D	0	0	0	0	0	0	20	0
E	0	50	0	0	0	0	30	0
F	0	0	10	40	0	0	0	0
G	20	0	0	0	0	0	0	0
Н	0	0	0	0	0	0	0	0

A	В	C	D	Е	F	G	Η
0	20	inf	80	inf	inf	90	inf

A	В	С	D	Е	F	G	Н
0	20	inf	80	inf	30	90	inf

A	В	С	D	Е	F	G	Н
0	20	40	70	inf	30	90	inf

0	20	40	50	inf	30	90	60
A	В	С	D	Е	F	G	Н

Matriz C

	Α	В	С	D	E	F	G	Н
Α	0	20	0	80	0	0	90	0
В	0	0	0	0	0	10	0	0
С	0	0	0	10	0	50	0	20
D	0	0	0	0	0	0	20	0
Ε	0	50	0	0	0	0	30	0
F	0	0	10	40	0	0	0	0
G	20	0	0	0	0	0	0	0
Н	0	0	0	0	0	0	0	0

A	В	С	D	Е	F	G	Н
0	20	40	50	inf	30	90	60

Matriz C

	Α	В	С	D	E	F	G	Н
Α	0	20	0	80	0	0	90	0
В	0	0	0	0	0	10	0	0
С	0	0	0	10	0	50	0	20
D	0	0	0	0	0	0	20	0
Ε	0	50	0	0	0	0	30	0
F	0	0	10	40	0	0	0	0
G	20	0	0	0	0	0	0	0
Н	0	0	0	0	0	0	0	0

A	В	C	D	Ε	F	G	Н
0	20	40	50	inf	30	90	60

Α	В	C	D	Е	F	G	Н
0	20	40	50	inf	30	70	60

Matriz C

	Α	В	С	D	E	F	G	Н
Α	0	20	0	80	0	0	90	0
В	0	0	0	0	0	10	0	0
С	0	0	0	10	0	50	0	20
D	0	0	0	0	0	0	20	0
E	0	50	0	0	0	0	30	0
F	0	0	10	40	0	0	0	0
G	20	0	0	0	0	0	0	0
Н	0	0	0	0	0	0	0	0

A	В	C	D	Ε	F	G	Η
0	20	40	50	inf	30	90	60

A	В	C	D	Е	F	G	Н
0	20	40	50	inf	30	70	60

0	20	40	50	inf	30	70	60	
A	В	C	D	Е	F	G	Н	

Matriz C

	Α	В	С	D	Ε	F	G	Н
Α	0	20	0	80	0	0	90	0
В	0	0	0	0	0	10	0	0
С	0	0	0	10	0	50	0	20
D	0	0	0	0	0	0	20	0
Ε	0	50	0	0	0	0	30	0
F	0	0	10	40	0	0	0	0
G	20	0	0	0	0	0	0	0
Н	0	0	0	0	0	0	0	0

A	В	C	D	Ε	F	G	Н
0	20	40	50	inf	30	90	60

A	В	C	D	Е	F	G	Η
0	20	40	50	inf	30	70	60

n	20	40	50	inf	30	70	60
A	В	C	D	Е	F	G	Н

A	В	С	D	Е	F	G	Н
0	20	40	50	inf	30	70	60

Podemos modificar o algoritmo para guardar o caminho mais curto

Podemos modificar o algoritmo para guardar o caminho mais curto

Necessário um vetor de antecessores para guardar o vértice imediatamente anterior no caminho encontrado

```
int dijkstra modificado (Grafo *G, int v_0, int *D, int *A)
  Alocar espaço para os vetores A , S e D;
  Inicializar todos os elementos do vetor A com -1:
  Inicializar todos os elementos do vetor S com ZERO:
  Marcar o vértice \mathbf{v}_0 como visitado em \mathbf{S};
  Inicializar todos os elementos do vetor D com infinito;
  D[v_0] = 0; // Custo do vértice inicial é ZERO
  PARA cada vértice v_i \in \{V-S\} FAÇA
     SE C[v_0, v_i] \neq 0 ENTÃO
        D[v_i] = C[v_0, v_i]; A[v_i] = v_0;
     FIM SE
  FIM PARA
```

```
PARA k = 2 até qtde vertices FAÇA
     Encontre o vértice v_k \in \{V-S\}, tal que D[v_k] é o menor valor;
     Marcar o vértice \mathbf{v}_{\mathbf{k}} como visitado em \mathbf{S};
     PARA cada vértice v_i \in \{V-S\} FAÇA
        D_{novo} = D[v_k] + C[v_k, v_i]; // Calcula custo do caminho v_0, ..., v_k, v_i
        SE D_{novo} < D[v_i] ENTÃO
           D[v_i] = D_{novo}; A[v_i] = v_k;
        FIM_SE
     FIM PARA
  FIM PARA
FIM
```

Podemos modificar o algoritmo para guardar o caminho mais curto

Necessário um vetor de antecessores para guardar o vértice imediatamente anterior no caminho encontrado

Permite a reconstrução do caminho mais curto entre 2 vértices

Podemos modificar o algoritmo para guardar o caminho mais curto

Necessário um vetor de antecessores para guardar o vértice imediatamente anterior no caminho encontrado

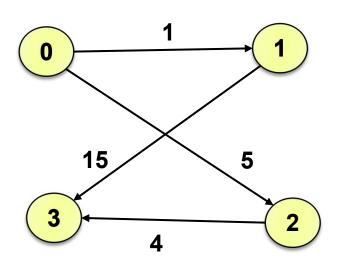
Permite a reconstrução do caminho mais curto entre 2

vértices

```
void mostra_caminho(int Vini, int Vfim, int * A) {
   if (Vini == Vfim)
      printf("%4d", Vini);
   else if(A[Vfim] == -1)
      printf("não existe caminho de %d para %d", Vini, Vfim);
   else {
      mostra_caminho(Vini, A[Vfim]);
      printf("%4d", Vfim);
   }
}
```

Dijkstra: exercício de fixação

Considerando o grafo abaixo, realize o teste de mesa do algoritmo modificado, apresentando o conteúdo dos vetores S, D e A a cada passo, e determine o caminho mais curto entre os vértices 0 e 3.



Dijkstra: resolução

	grafo d	riad	do													
			5	0												
	0 6		9	15												
	0 6		9	4												
	0 6	9 (9	0												
	1		0		0	0										
	Ö		1			300000										
'	-1		0		0	-1										
ı																
,	1		1		0	0										
)	0		1		5	16										
	-1		0)	0	1										
	1		1		1	0										
)	0		1		5	9										
)	-1		0		0	2										
					•											
	caminho	ma:	is	curto	er	itre	0	е	3	te	n	comprimento	9:	0	2	3
												10 mg 200				

Busca do menor caminho: exercícios

1- Implemente um algoritmo Dijkstra modificado para mostrar o menor caminho entre os vértices de um dígrafo representado através de:

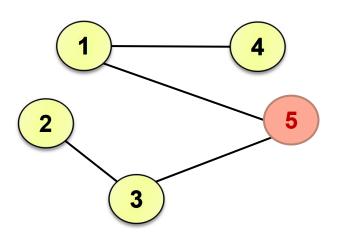
Matriz de adjacências

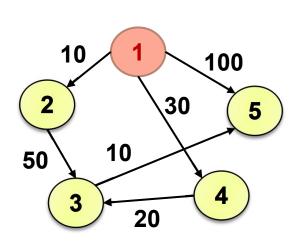
Listas de adjacências

2- Modifique os códigos implementados no exercício anterior para tratar um grafo não direcionado e não ponderado.

Busca em grafos: exercícios

1- Faça o teste de mesa para os 3 métodos de busca, considerando o grafo abaixo e o vértice em vermelho como inicial. Ao final de cada busca, mostre o comprimento do caminho encontrado entre o vértice inicial e os demais. Utilize os códigos implementados para confirmar sua resposta.





Busca em grafos: exercícios

2- Implemente uma função que determine se um vértice *X*, indicado pelo usuário, é conectado aos demais vértices do grafo.

3- Implemente uma função para determinar todos os vértices que não são conectados a nenhum outro vértice do grafo.

Bibliografia

Slides adaptados do material da Profa. Gina M. B. Oliveira, da Profa. Dra. Denise Guliato e do Prof. Dr. Bruno Travençolo.

BACKES, A. Linguagem C Descomplicada: portal de vídeo-aulas para estudo de programação. Disponível em:

https://programacaodescomplicada.wordpress.com/indice/estrutura-de-dados/

CORMEN, T.H. et al. Algoritmos: Teoria e Prática, Campus, 2002

ZIVIANI, N. Projeto de algoritmos: com implementações em Pascal e C (2ª ed.), Thomson, 2004

MORAES, C.R. Estruturas de Dados e Algoritmos: uma abordagem didática (2ª ed.), Futura, 2003