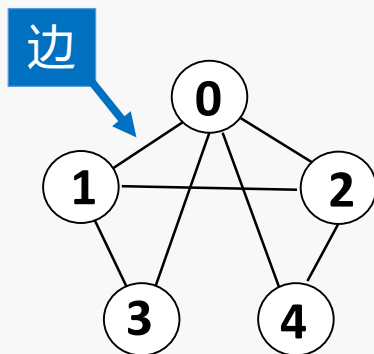


问题求解与实践 ——图结构

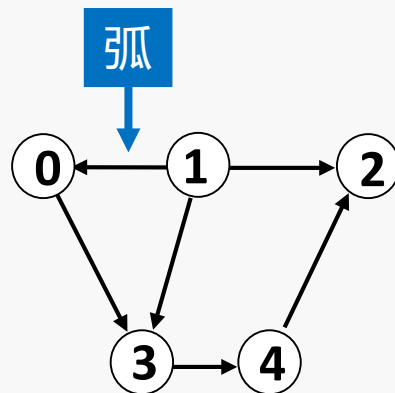
主讲教师： 陈雨亭、沈艳艳

图的基本概念

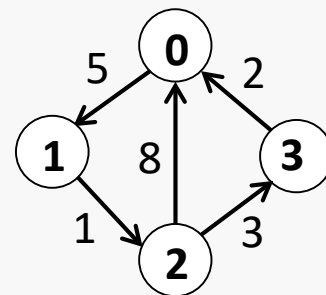
- ◆ 图结构来源于生活中诸如通信网、交通网之类的事物，它表现了数据对象间多对多的联系
- ◆ 在该结构中，数据元素一般称为顶点
- ◆ **图**是由**顶点**集合及**顶点间的关系**集合组成的一种数据结构。一般记作 (V, E) 。其中 V 是顶点的有限集合； E 是顶点之间关系的有限集合



无向图



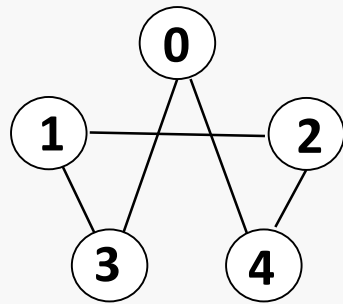
有向图



有权图(网络)

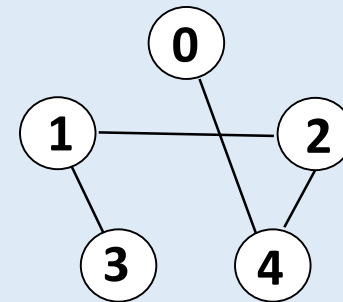
图的基本概念

- ◆ **路径**: 若从顶点 v_i 出发, 沿一些边或弧, 经过顶点 $v_{p1}, v_{p2}, \dots, v_{pm}$ 到达顶点 v_j 。则顶点序列 $(v_i, v_{p1}, \dots, v_{pm}, v_j)$ 为从顶点 v_i 到顶点 v_j 的路径
- ◆ **路径长度**: 非带权图的路径长度是指此路径上边或弧的条数, 带权图的路径长度是指路径上各边或弧的权之和
- ◆ **连通图**: 在无向图中, 若从顶点 v_i 到 v_j 有路径, 则顶点 v_i 与 v_j 是连通的。如果图中任意一对顶点都是连通的, 则称此图是连通图
- ◆ **生成树**: 在无向图中, 一个连通图的生成树是它的极小连通子图

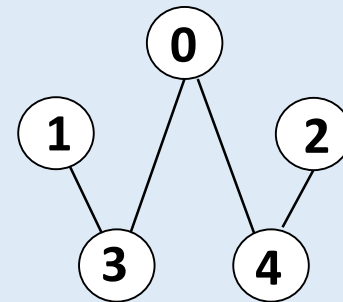


连通图

$(1, 3, 0, 4)$ 或
 $(1, 2, 4)$
都是 1 到 4 的路径



生成树1



生成树2

图的存储方式

◆ 图的存储形式有多种，无论哪种形式都要存储两方面的信息：

1. 顶点信息
2. 顶点间的关系信息

◆ 图的存储形式最常见的有：

- 邻接矩阵
- 邻接表

图的存储方式——邻接矩阵

◆ 要点:

1. 利用一维数组存储顶点信息
2. 利用二维数组存储顶点间边或弧的信息。此二维数组称**邻接矩阵**

➤ 对于无向图 $G=(V,E)$ ，邻接矩阵 A 的元素:

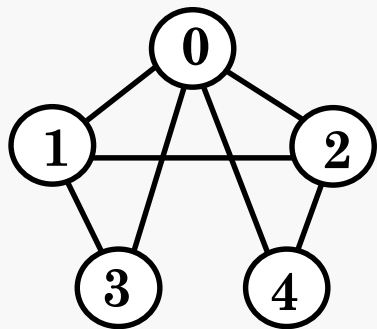
$$A[i][j]=\begin{cases} 1 & \text{当 } v_i \text{ 到 } v_j \text{ 有边或弧直连} \\ 0 & \text{其它} \end{cases}$$

➤ 对于带权的图，邻接矩阵 A 的元素:

$$A[i][j]=\begin{cases} W(i,j) & \text{当 } v_i \text{ 到 } v_j \text{ 有边或弧直连} \\ \infty & \text{其它} \end{cases}$$

其中 $W(i,j)$ 是与边或弧相关的权

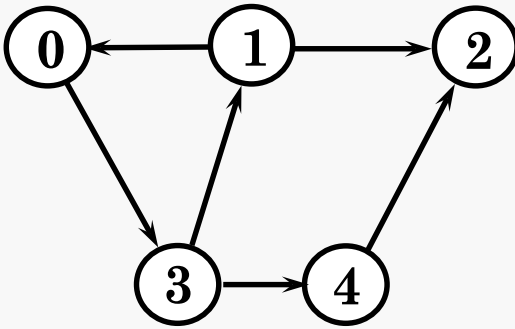
图的存储方式——邻接矩阵示例



(a)无向图

$$A = \begin{matrix} & \begin{matrix} \textcircled{0} & \textcircled{1} & \textcircled{2} & \textcircled{3} & \textcircled{4} \end{matrix} \\ \begin{matrix} \textcircled{0} \\ \textcircled{1} \\ \textcircled{2} \\ \textcircled{3} \\ \textcircled{4} \end{matrix} & \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \end{matrix}$$

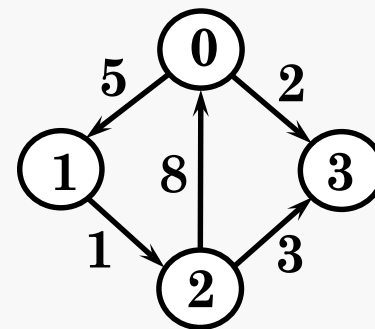
(a)无向图邻接矩阵



(b)有向图

$$A = \begin{matrix} & \begin{matrix} \textcircled{0} & \textcircled{1} & \textcircled{2} & \textcircled{3} & \textcircled{4} \end{matrix} \\ \begin{matrix} \textcircled{0} \\ \textcircled{1} \\ \textcircled{2} \\ \textcircled{3} \\ \textcircled{4} \end{matrix} & \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \end{matrix}$$

(b)有向图邻接矩阵



(c)网络

$$A = \begin{matrix} & \begin{matrix} \textcircled{0} & \textcircled{1} & \textcircled{2} & \textcircled{3} \end{matrix} \\ \begin{matrix} \textcircled{0} \\ \textcircled{1} \\ \textcircled{2} \\ \textcircled{3} \end{matrix} & \begin{bmatrix} \infty & 5 & \infty & 2 \\ \infty & \infty & 1 & \infty \\ 8 & \infty & \infty & 3 \\ \infty & \infty & \infty & \infty \end{bmatrix} \end{matrix}$$

(c)网络邻接矩阵

图的存储方式——邻接表

- ◆ 邻接表是数组与链表结合的存储形式
 - 邻接表中有两种结点，**头结点**和**表结点**
 - 每个头结点存储一个顶点的信息，一般头结点都存放在一个数组中
 - 对于某个顶点而言，需要将它的邻接点存储为表结点形式，并将它们链接成单链表，这个单链表就称为该顶点的邻接表
 - 每个头结点后面连接其对应的邻接表

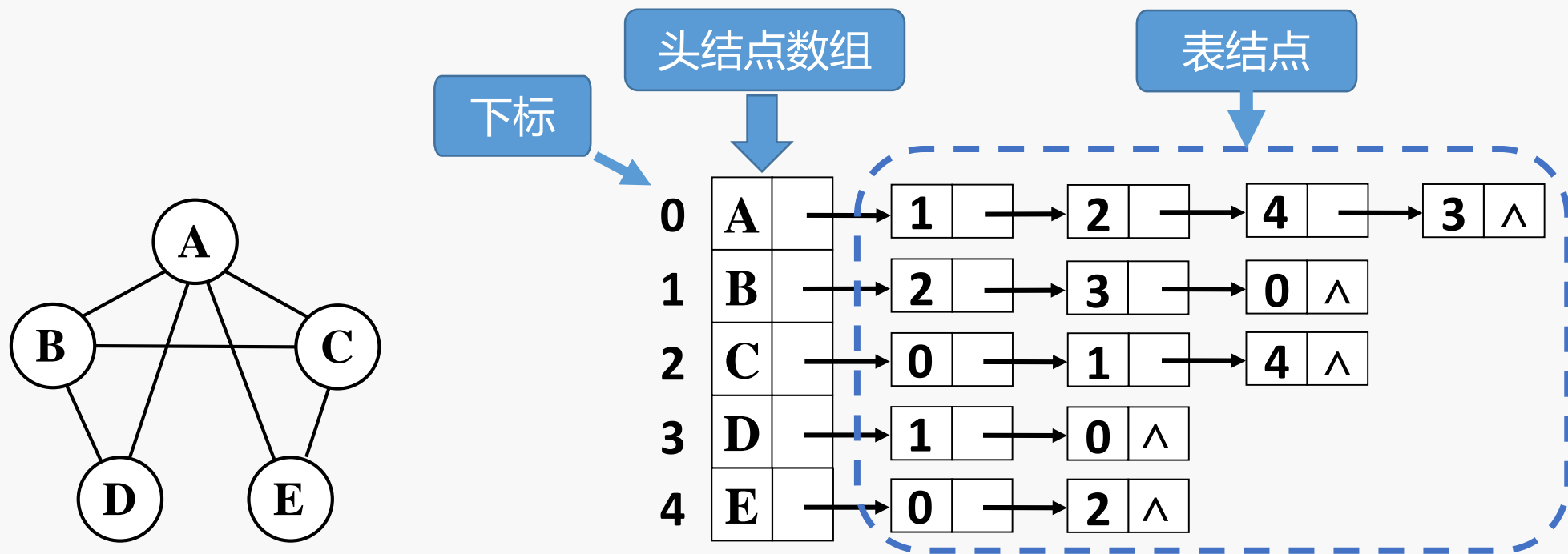


(a)头结点



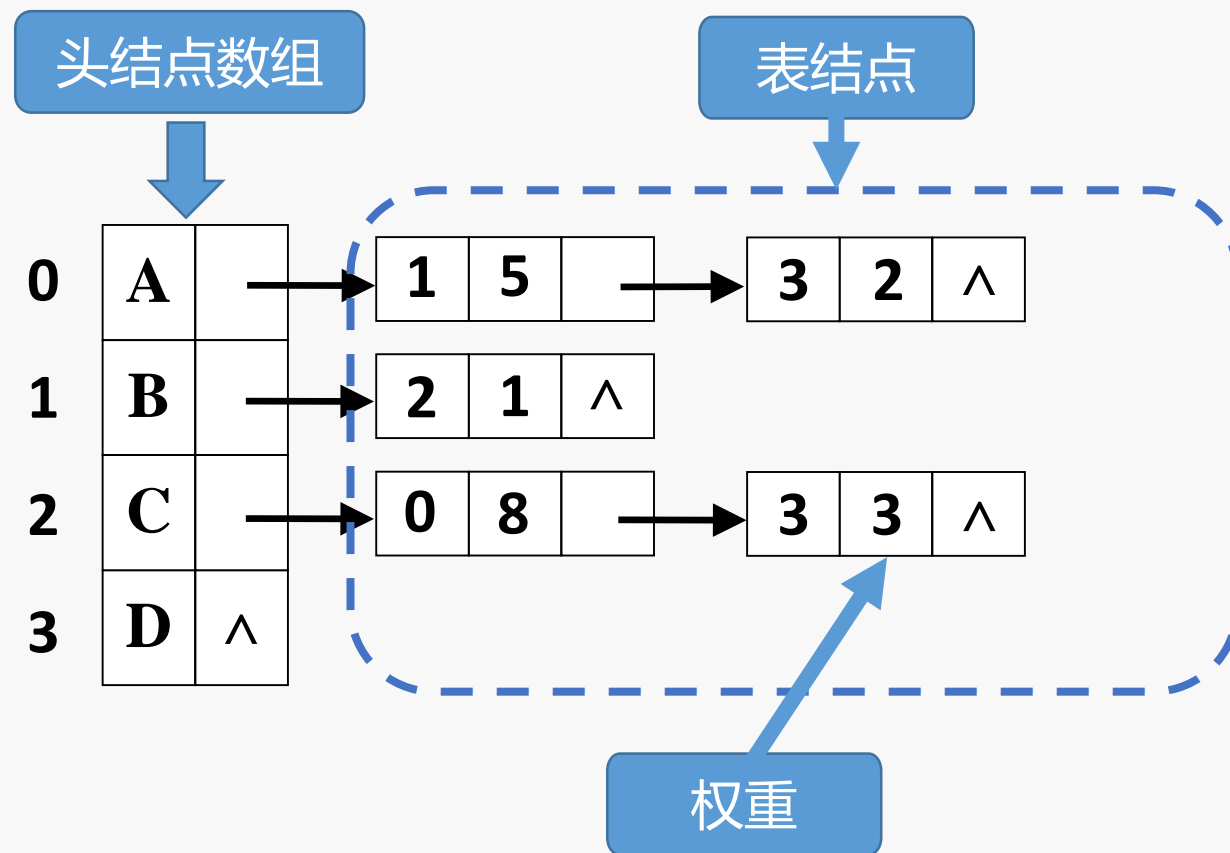
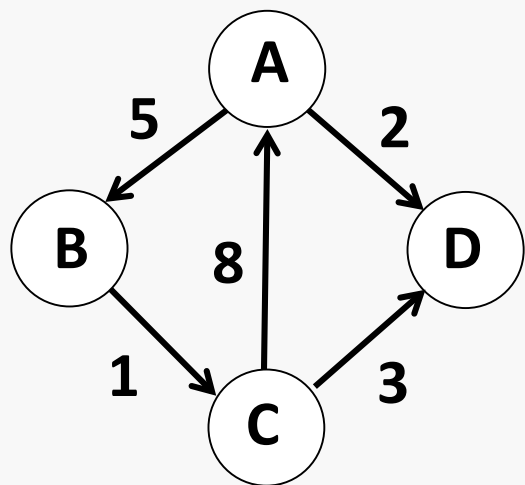
(b)无权图的表结点

图的存储方式——邻接表示例



无向图的邻接表

图的存储方式——邻接表示例



网络的邻接表

问题求解与实践 ——图的遍历

主讲教师： 陈雨亭、沈艳艳

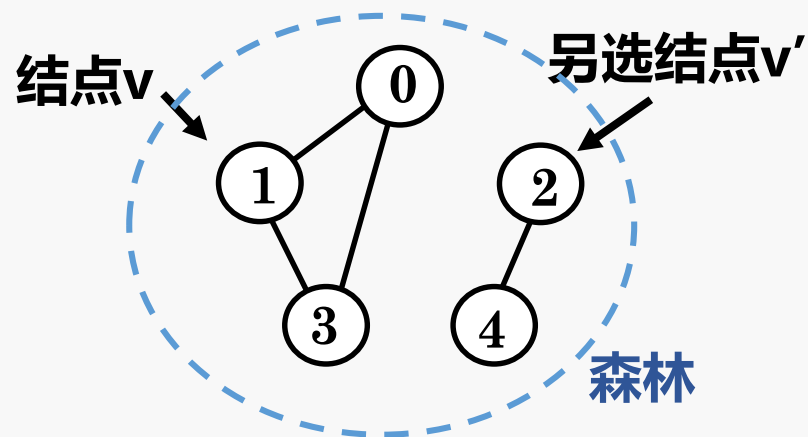
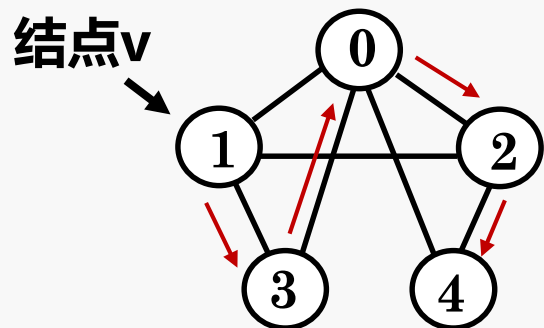
图的遍历

- ◆ 图的遍历是指从图的某个顶点出发访问图中所有顶点，并且使图中的每个顶点仅被访问一次的过程
- ◆ 图的遍历算法主要有深度优先搜索和广度优先搜索两种

深度优先搜索遍历

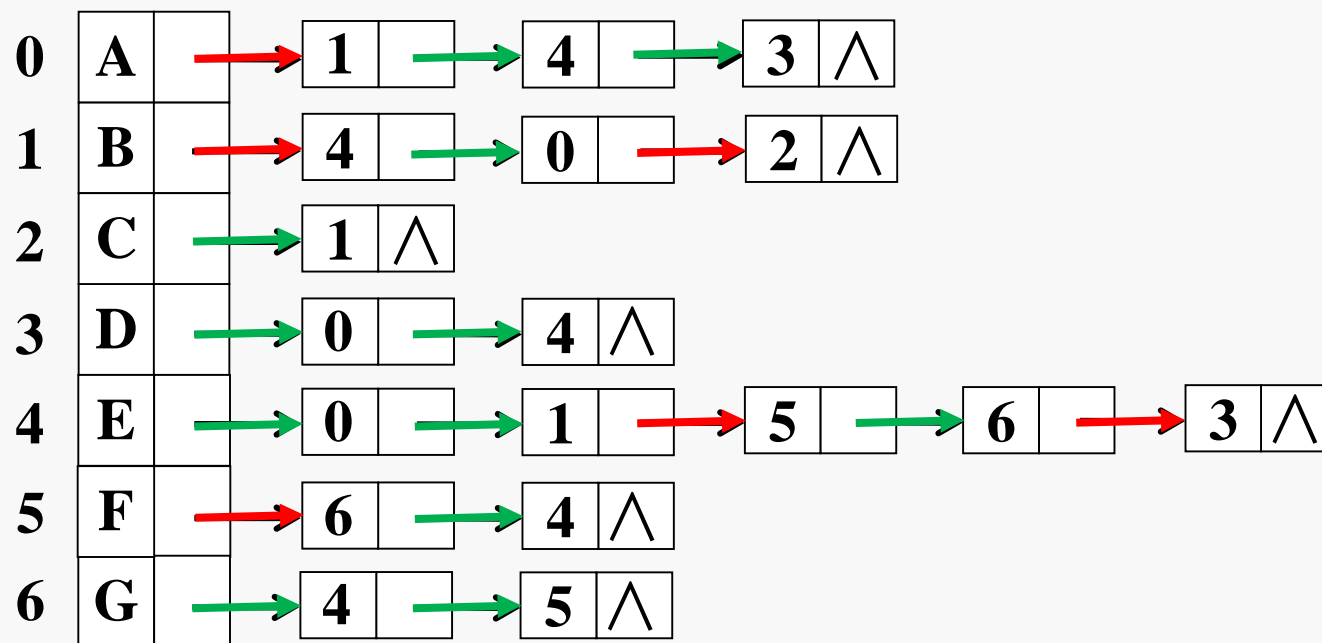
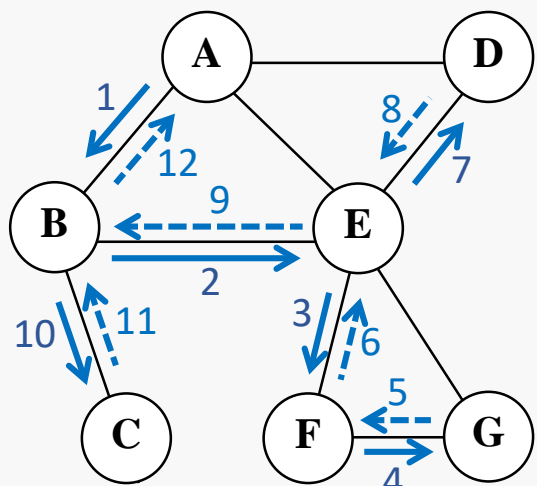
◆ 图的深度优先搜索遍历过程：

- 假定从图中某个顶点 v 出发进行遍历，则首先访问此顶点；
- 然后依次从 v 的各个**未被访问的邻接点出发，从该结点继续执行**深度优先搜索，直至图中所有和 v 有路径相通的顶点都被访问到；
- 若此时图中尚有顶点未被访问，则另选图中一个未曾被访问的顶点作起始点，重复上述过程，直至图中所有顶点都被访问到为止。



深度优先搜索遍历

◆ 基于邻接表的深度优先搜索过程：



A B E F G D C

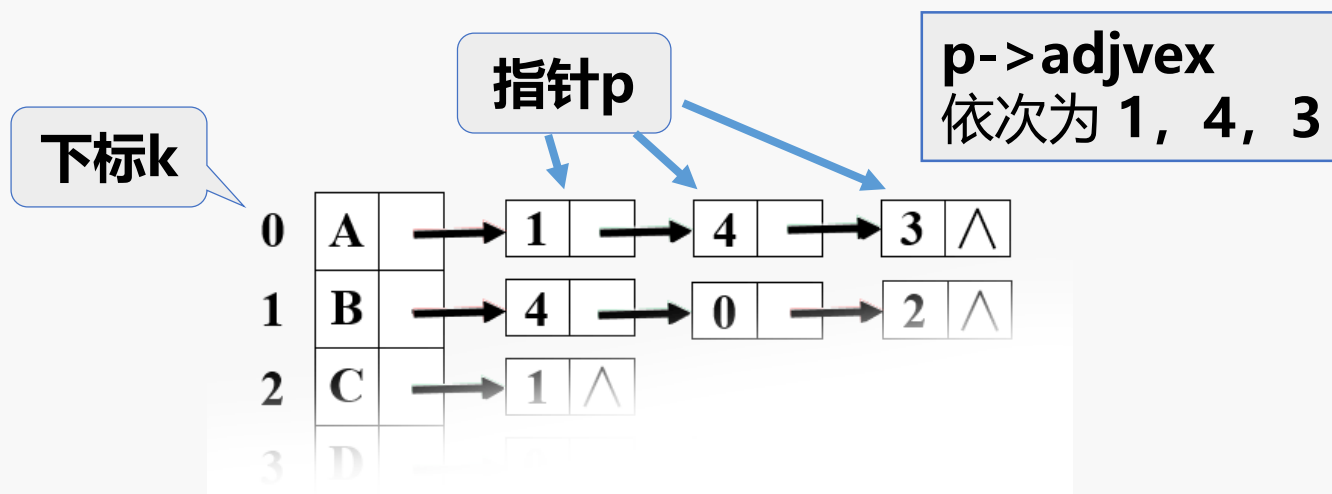
深度优先搜索遍历

◆ 基于邻接表的深度优先搜索算法实现要点:

```
DeepSearch( 下标k )           //从 k 号顶点开始搜索
{
    visit (k 号下标顶点) ;
    沿着 k 号顶点邻接表搜索未被访问的结点p, 若p存在, 则
        DeepSearch( p->adjvex ) ; //这里 p 为表结点指针
}
```

是一个循环过程

未被访问的结点p :
是指该表结点中**数字对应下标**的顶点未被访问



深度优先搜索遍历

◆ 基于邻接表的深度优先搜索算法实现要点:

```
DeepSearch( 下标 k )           //从下标为 k 的顶点开始搜索
{
    访问顶点数组元素G[k];       //访问下标为k的顶点数据
    p = G[k].first;              // k 号顶点的第一个邻接点
    while( p != NULL)
    {   DeepSearch( p->adivex) ;   // 从 p->adivex 顶点开始搜索
        p = p->next;              // 寻找下一个邻接点
    }
}
```

p 可能不为空，但其指向的顶点已经被访问过了，所以仅仅 **p != NULL** 是不够的

深度优先搜索遍历

定义V[], 初始全为0;

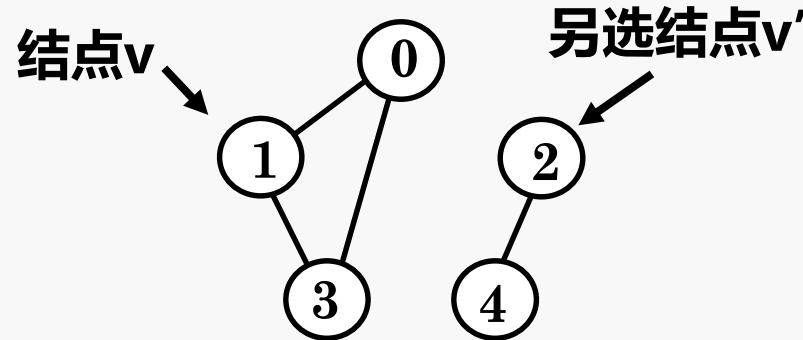
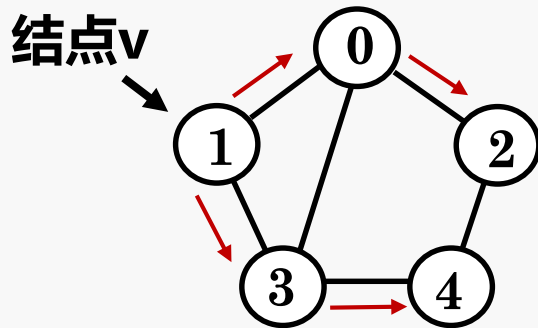
V[k]表示顶点k是否被访问过, 0-未访问, 1-已访问

```
DeepSearch( 下标 k )           //从下标为 k 的顶点开始搜索
{
    访问顶点数组元素G[k];       //访问下标为k的顶点数据
    V[k]=1;
    p = G[k].first;              // k 号顶点的第一个邻接点
    while( p != NULL && V[p->adjvex]==0 )
    {
        DeepSearch( p->adivex) ; // 从 p->adivex 顶点开始搜索
        p = p->next;              // 寻找下一个邻接点
    }
}
```


广度优先搜索遍历

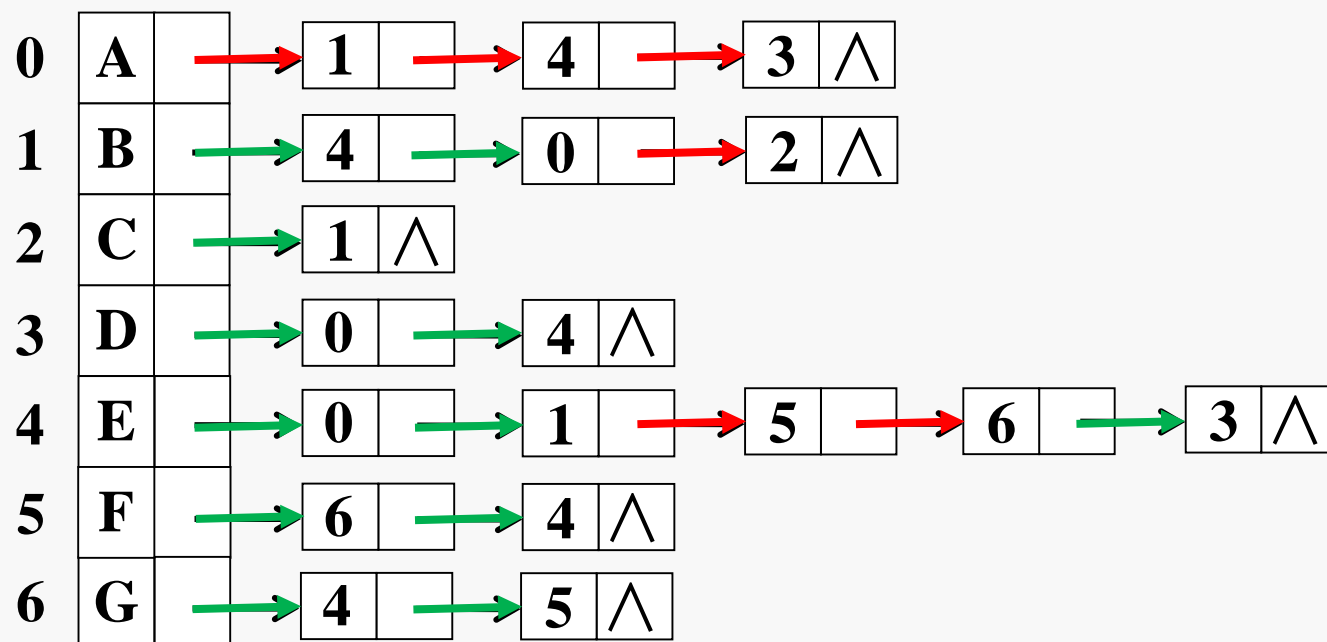
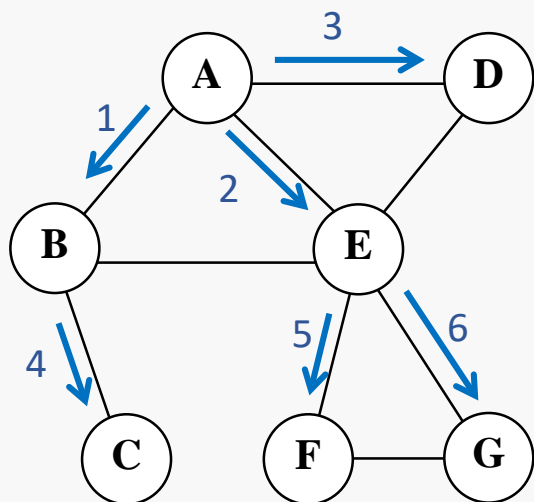
◆ 图的广度优先搜索遍历过程：

- 假定从图中某个顶点 v 出发进行遍历，则首先访问此顶点；
- 再依次访问 v 的**所有未被访问过的邻接点**，然后按这些顶点被访问的先后次序**再依次访问它们的邻接点**，直至图中所有和 v 有路径相通的顶点都被访问到；
- 若此时图中尚有顶点未被访问，则另选图中一个未曾被访问的顶点作起始点，重复上述过程，直至图中所有顶点都被访问到为止。



广度优先搜索遍历

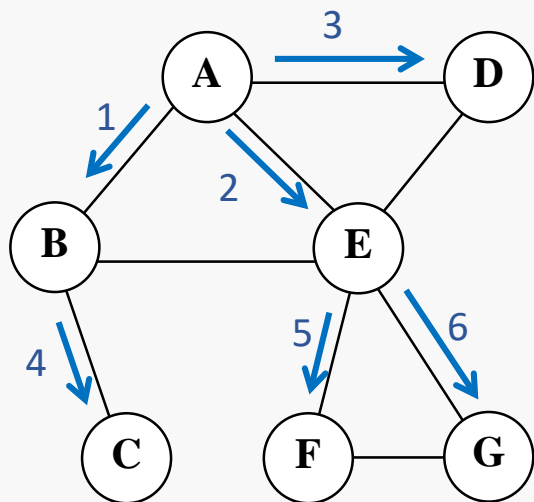
◆ 基于邻接表的广度优先搜索过程:



访问: **A** **B** **E** **D** **C** **F** **G**

广度优先搜索遍历

◆ 基于邻接表的广度优先搜索过程：



队列：

A B E D C F G

访问：

A B E D C F G

广度优先搜索遍历

◆ 广度优先搜索算法实现要点:

```
定义整数队列 queue;           // 用于存放表示顶点G[k]的下标k
定义V[], 初始全为0;           // V[k]表示顶点k是否被访问过
将 0 放入queue;                // 假设从 0 号结点开始遍历
while( queue 不空 ) {          // 队空则搜索结束
    元素从 queue 中出队放入k;    //出队列
    访问顶点 G[k];    V[k]=1;    //0-未访问, 1-已访问
    p = G[k].first;           // k 号顶点的第一个邻接点的指针
    while( p != NULL )
    {   若V[p->adjvex]=0 则将 p->adjvex 入队列;
        p = p->next;
    }
}
```