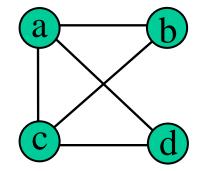
Algoritmi e Strutture Dati

Capitolo 11 Visite di grafi

Strutture dati per rappresentare grafi

Grafi non diretti

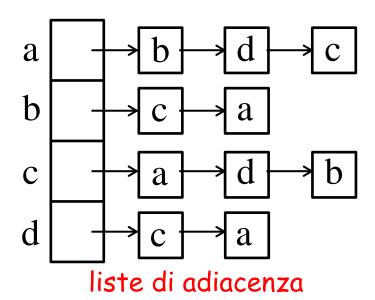
Quanto spazio?



	a	<u>b</u>	c	d
a	0	1	1	1
b	1	0	1	0
c	1	1	0	1
d	1	0	1	0

Matrice di adiacenza

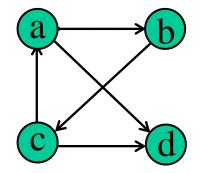
$$O(n^2)$$



O(m + n)

Grafi diretti

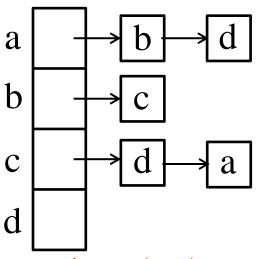
Quanto spazio?



·	a	b	С	d
a	0	1	0	1
b	0	0	1	0
c	1	0	0	1
d	0	0	0	0

Matrice di adiacenza

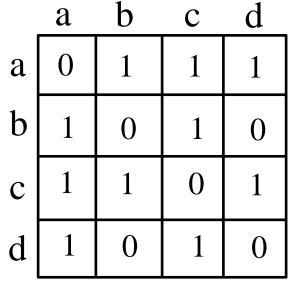
$$O(n^2)$$



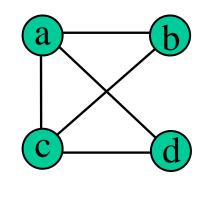
liste di adiacenza

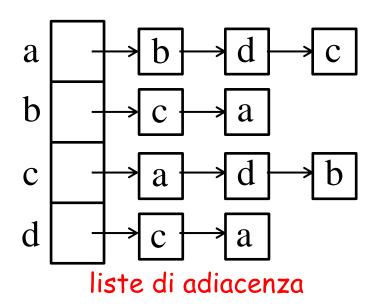
$$O(m + n)$$

Grafi non diretti



Matrice di adiacenza





Operazione:

elenco archi incidenti in v

c'è arco (u,v)?

matrice di a.

O(n)

O(1)

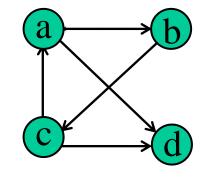
liste di a.

 $O(\delta(v))$

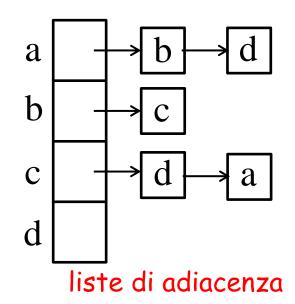
 $O(\min\{\delta(\mathbf{u}), \delta(\mathbf{v})\})$

b d C a 0a 0b 0 0 0 0 C d 0 ()0

Matrice di adiacenza



Grafi diretti



Operazione:

elenco archi uscenti da v

c'è arco (u,v)?

matrice di a.

O(n)

O(1)

liste di a.

 $O(\delta(v))$

 $O(\delta(u))$

quali parti del grafo sono raggiungibili da un certo nodo?

Scopo e tipi di visita

- una visita di un grafo G permette di esaminare i nodi e gli archi di G in modo sistematico (se G è connesso)
- genera un albero di visita
- problema di base in molte applicazioni
- esistono vari tipi di visite con diverse proprietà:
 - visita in ampiezza (BFS=breadth first search)
 - visita in profondità (DFS=depth first search)

Visita in ampiezza

dato un grafo G (non pesato) e un nodo s, trova tutte le distanze/cammini minimi da s verso ogni altro nodo v

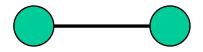
applicazioni

- web crawling
 - come google trova nuove pagine da indicizzare
- social networking
 - trovare gli amici che potresti conoscere
- network broadcast
 - un nodo manda un messaggio a tutti gli altri nodi della rete
- garbage collection
 - come scoprire memoria non più raggiungibile che si può liberare
- · model checking
 - verificare una proprietà di un sistema
- · risolvere puzzle
 - risolvere il Cubo di Rubik con un numero minimo di mosse



cubo di Rubik: 2x2x2

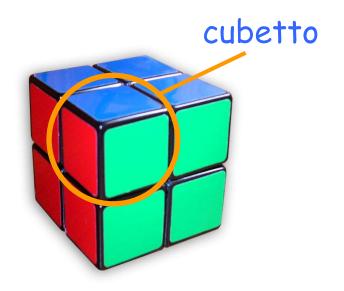
- grafo delle configurazioni
 - un vertice per ogni possibile stato del cubo
 - un arco fra due configurazioni se l'una è ottenibile dall'altra tramite una mossa



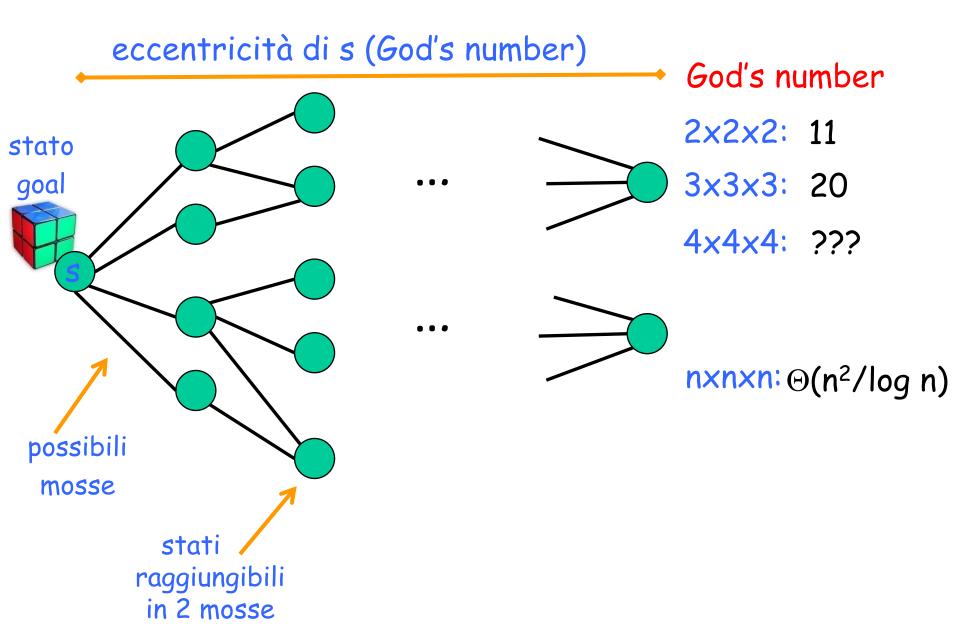
grafo non diretto

#verciti $\leq 8! \times 3^8$

= 264.539.520

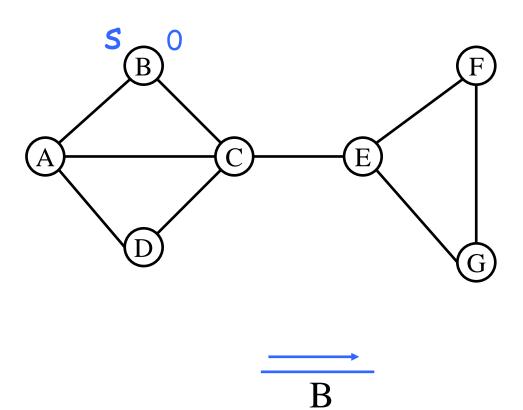


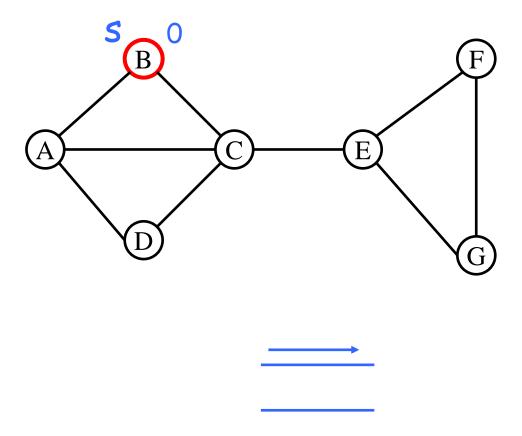
cubo di Rubik: 2x2x2

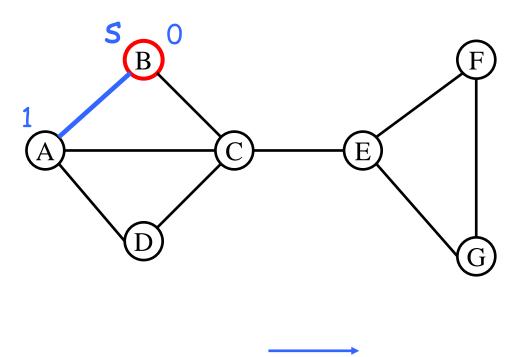


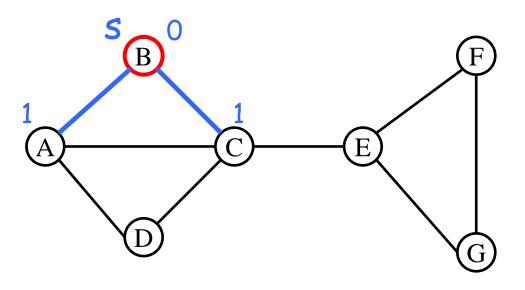
Visita in ampiezza

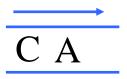
```
algoritmo visitaBFS(vertice\ s) \rightarrow albero
        rendi tutti i vertici non marcati
        T \leftarrow albero formato da un solo nodo s
2.
3.
        Coda F
4.
        marca il vertice s
5.
        F.enqueue(s)
        while ( not F.isempty() ) do
6.
7.
           u \leftarrow \texttt{F.dequeue}()
           for each ( arco(u, v) in G ) do
8.
9.
               if ( v non è ancora marcato ) then
10.
                  F.enqueue(v)
                  marca il vertice v
11.
12.
                  rendi u padre di v in T
13.
        return T
```

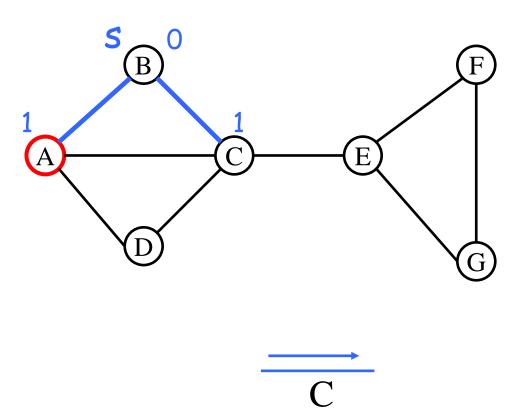


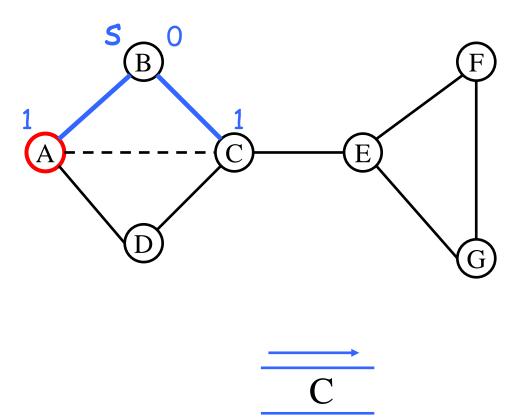


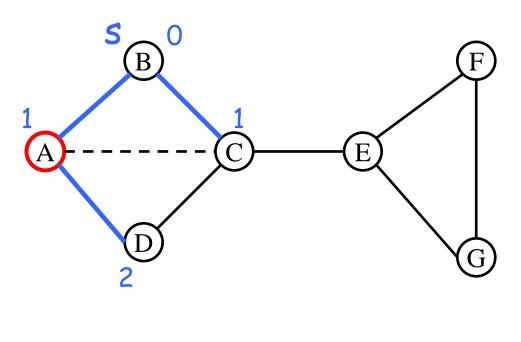




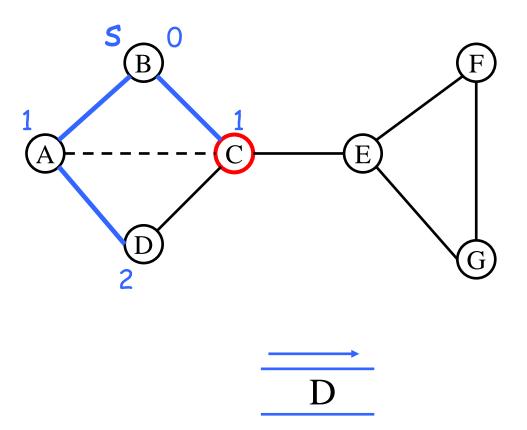


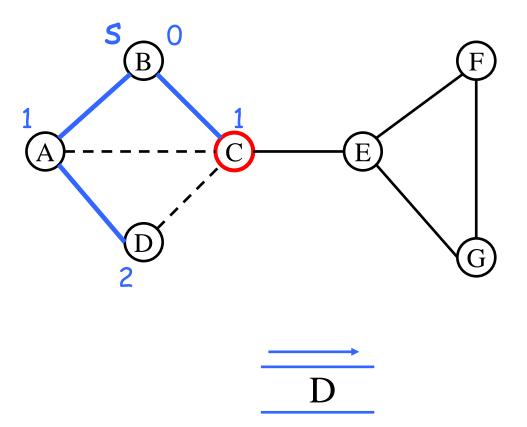


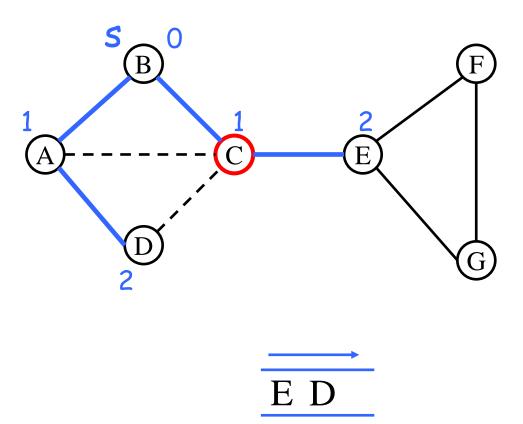


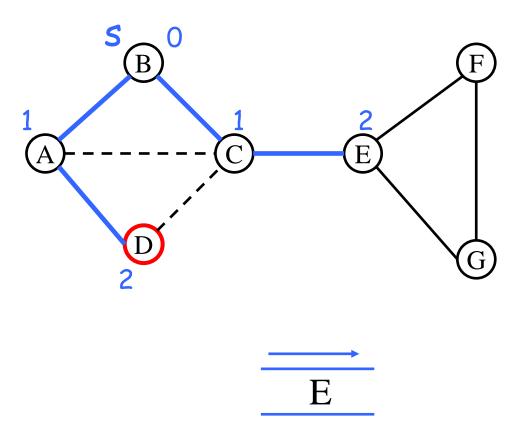


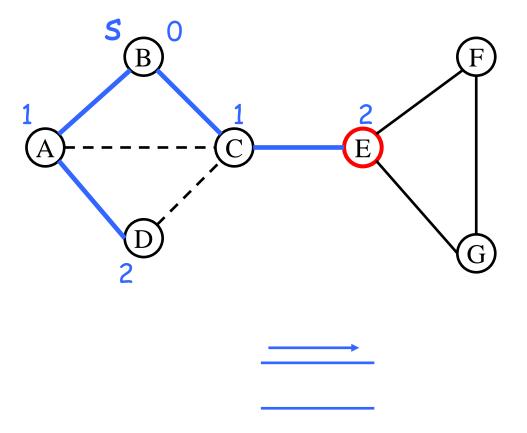


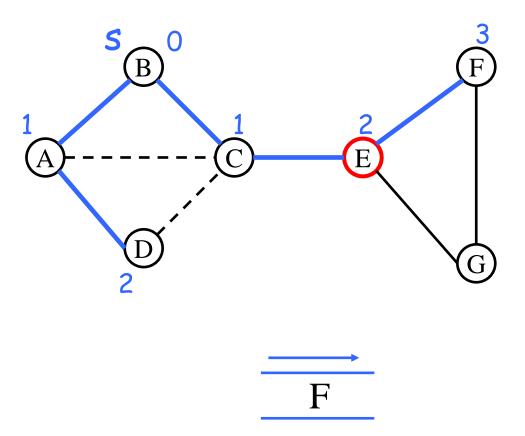


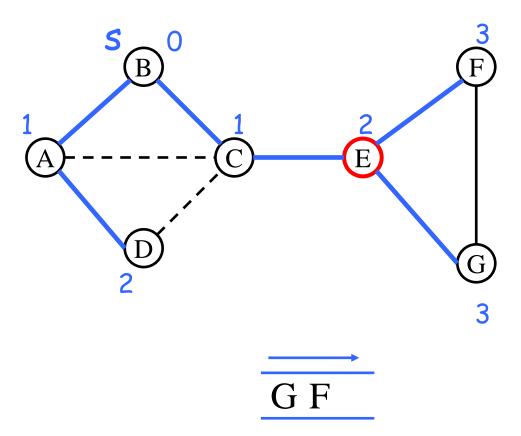


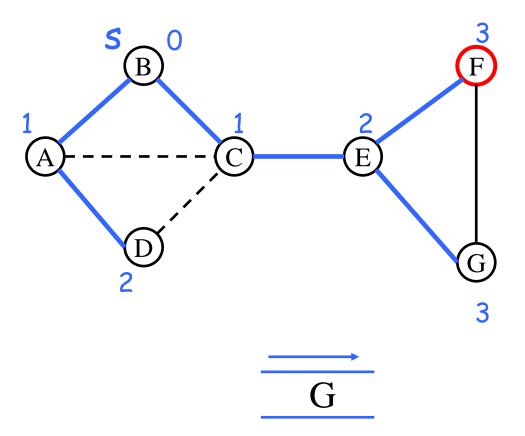


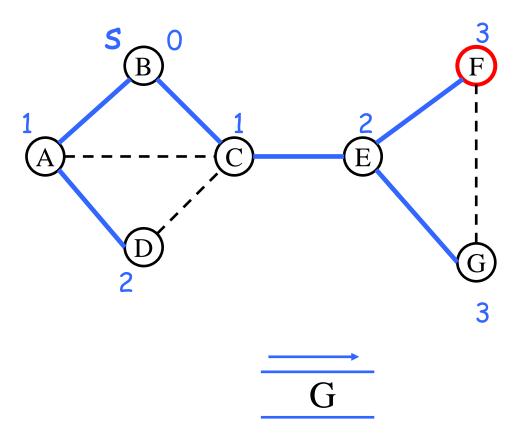


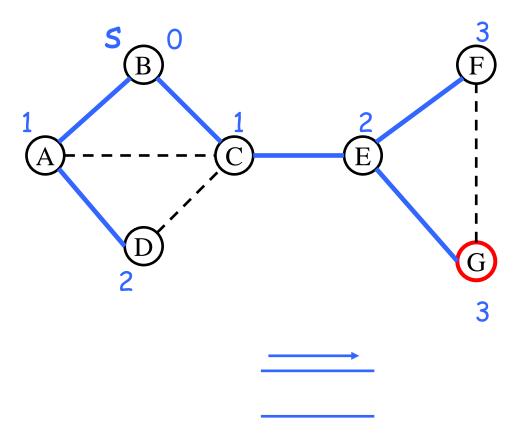


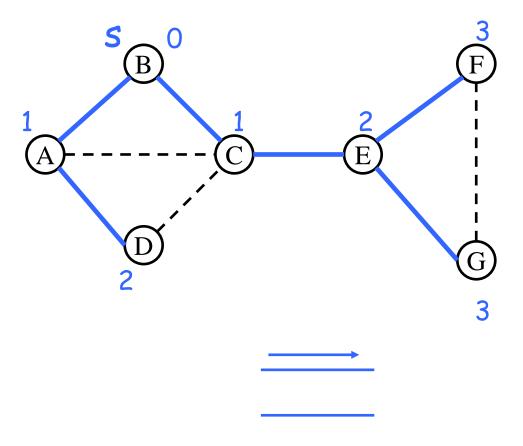


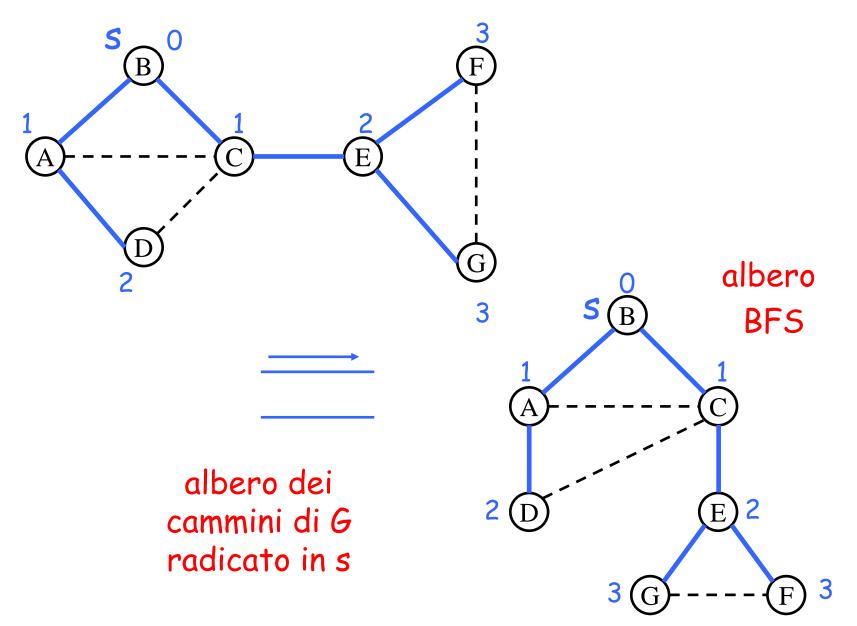




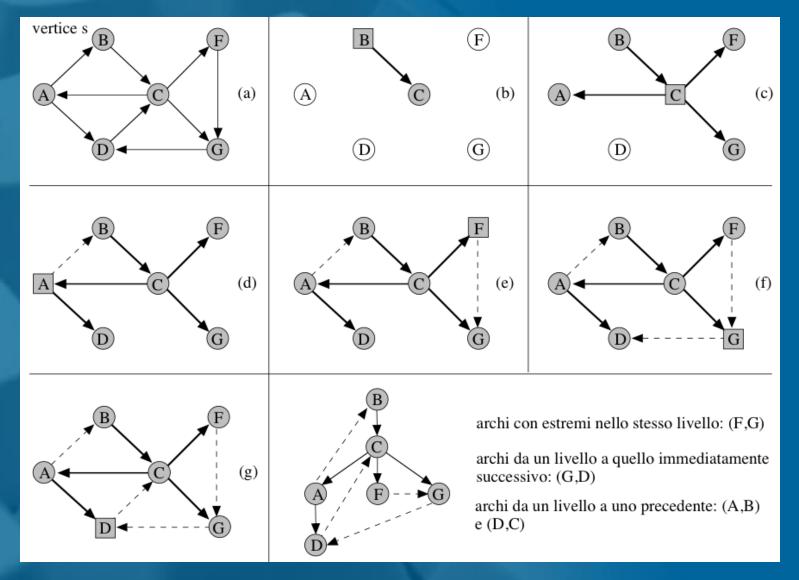








Esempio: grafo orientato



Costo della visita in ampiezza

grafo rappresentato con matrice di adiacenza

```
algoritmo visitaBFS(vertice\ s) \rightarrow albero
        rendi tutti i vertici non marcati
2.
        T \leftarrow albero formato da un solo nodo s
                                                         O(n^2)
3.
        Coda F
4.
        marca il vertice s
5.
       F.enqueue(s)
6.
        while ( not F.isempty() ) do
7.
           u \leftarrow \texttt{F.dequeue}()
           for each ( arco (u, v) in G ) do
8.
9.
              if (v non è ancora marcato) then
10.
                  F.enqueue(v)
                                                         O(n)
                  marca il vertice v
11.
12.
                  rendi u padre di v in T
13.
        return T
```

Costo della visita in ampiezza

grafo rappresentato con liste di adiacenza

```
algoritmo visitaBFS(vertice\ s) \rightarrow albero
        rendi tutti i vertici non marcati
2.
        T \leftarrow albero formato da un solo nodo s
                                                             O(m+n)
3.
        Coda F
4.
        marca il vertice s
5.
        F.enqueue(s)
                                                              \sum_{\mathsf{u}} O(\delta(\mathsf{u}))
6.
        while ( not F.isempty() ) do
7.
            u \leftarrow \texttt{F.dequeue}()
                                                              = O(m)
            for each ( arco (u, v) in G ) do
8.
9.
                if ( v non è ancora marcato ) then
10.
                   F.enqueue(v)
                                                             O(\delta(u))
                   marca il vertice v
11.
12.
                   rendi u padre di v in T
13.
        return T
```

Costo della visita in ampiezza

Il tempo di esecuzione dipende dalla struttura dati usata per rappresentare il grafo (e dalla connettività o meno del grafo rispetto ad s):

- Liste di adiacenza: O(m+n)
- Matrice di adiacenza: O(n²)

Osservazioni:

- Si noti che se il grafo è connesso allora m≥n-1 e quindi O(m+n)=O(m)
- 2. Ricordando che $m \le n(n-1)/2$, si ha $O(m+n) = O(n^2)$
- ⇒ per m=o(n²) la rappresentazione mediante liste di adiacenza è temporalmente più efficiente!

Teorema

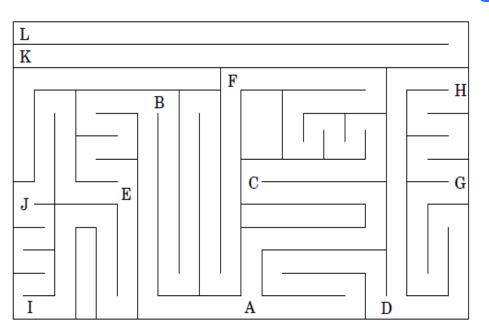
Per ogni nodo v, il livello di v nell'albero BFS è pari alla distanza di v dalla sorgente s (sia per grafi orientati che non orientati)

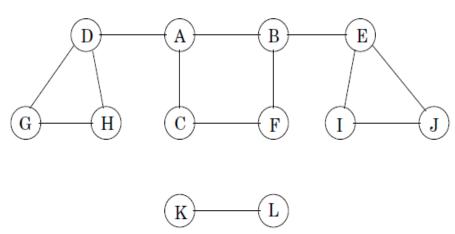
dimostrazione informale

- all'inizio inserisco s in F (che è a distanza 0 da se stesso) e gli assegno livello 0; chiaramente s è l'unico nodo a distanza 0.
- estraggo s e guardo tutti suoi vicini (archi uscenti); questi sono tutti i nodi a distanza 1 da s; li inserisco in F e assegno loro livello 1. Ora in F ho tutti i nodi a distanza 1.
- estraggo uno a uno tutti i nodi di livello/distanza 1 e per ognuno guardo tutti suoi vicini (archi uscenti); i vicini non marcati sono a distanza 2 da s; li inserisco in F e assegno loro livello 2; quando ho estratto e visitato tutti i nodi di livello 1, in F ho tutti i nodi a distanza 2 da s.
- estraggo uno a uno tutti i nodi di livello/distanza 2 e per ognuno guardo tutti suoi vicini (archi uscenti); i vicini non marcati sono a distanza 3 da s...



un'analogia: esplorare un labirinto





Cosa mi serve?

gesso: per segnare le strade prese



corda: per tornare indietro se necessario



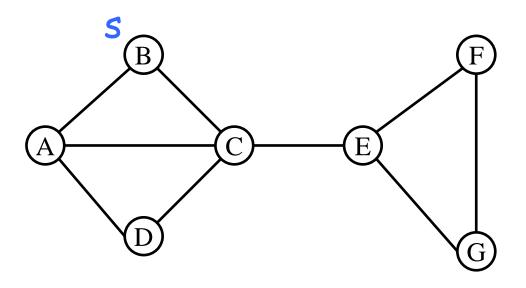
variabile booleana:

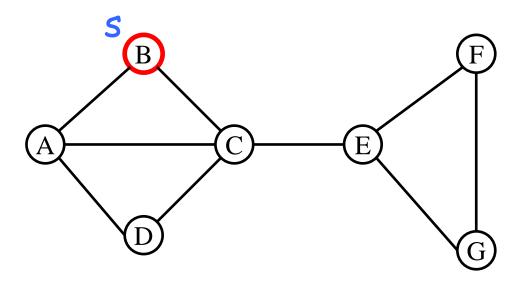
dice se un nodo è stato già visitato

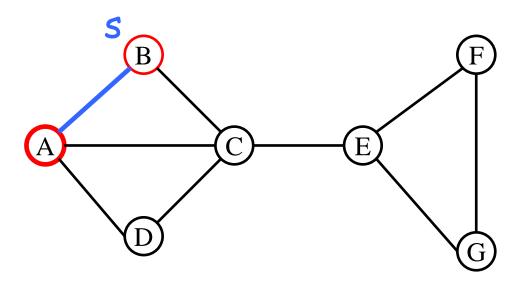
pila: push vuol dire srotolare pop vuol dire arrotolare

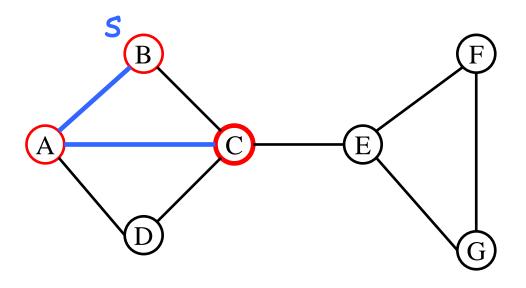
Visita in profondità

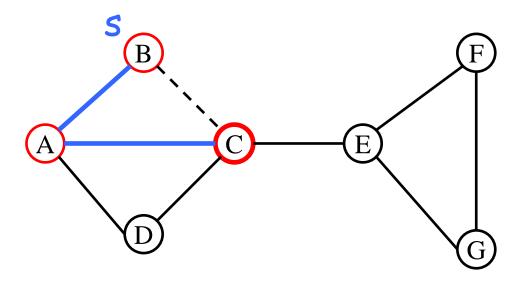
```
procedura visitaDFSRicorsiva(vertice\ v, albero\ T)
1.
       marca e visita il vertice v
2.
       for each ( arco (v, w) ) do
3.
          if (w non è marcato) then
             aggiungi l'arco (v, w) all'albero T
4.
             visitaDFSRicorsiva(w, T)
5.
    algoritmo visitaDFS(vertice\ s) \rightarrow albero
       T \leftarrow albero vuoto
6.
7.
       visitaDFSRicorsiva(s, T)
       return T
8.
```

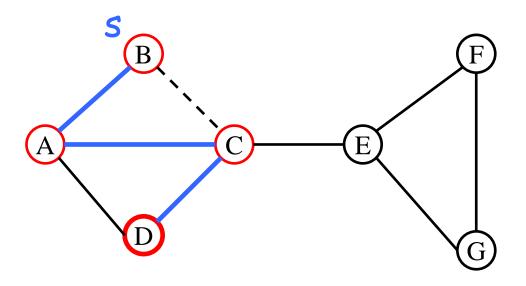


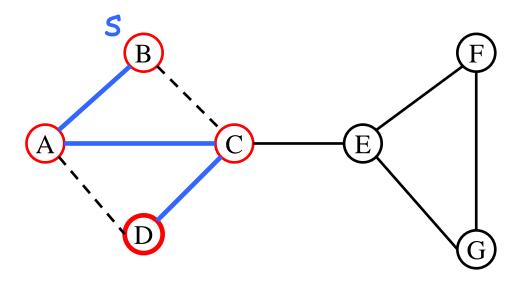


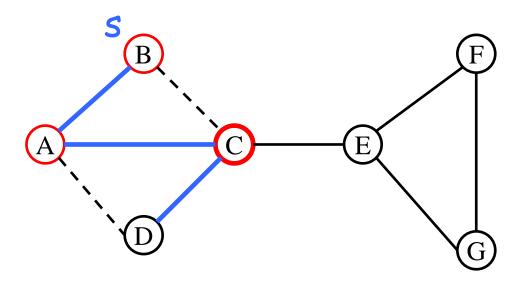


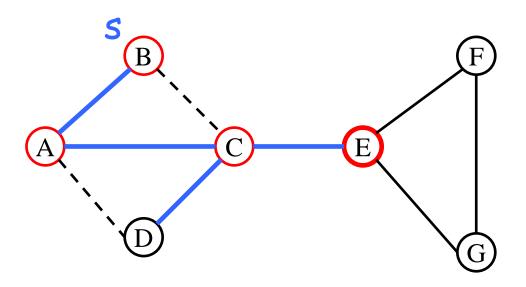


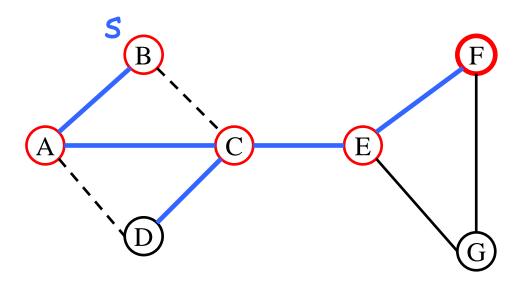


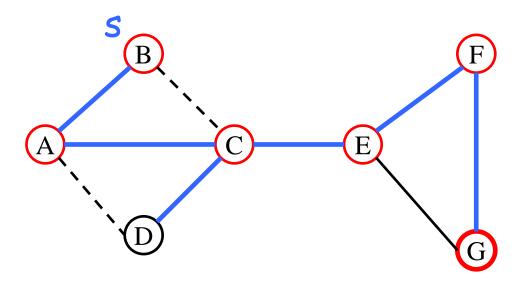


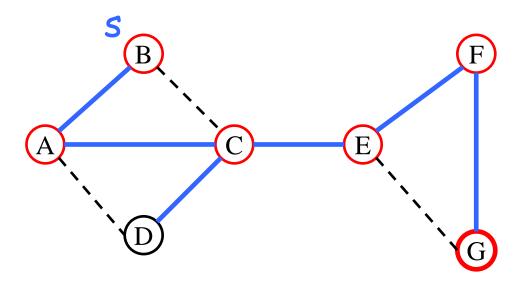


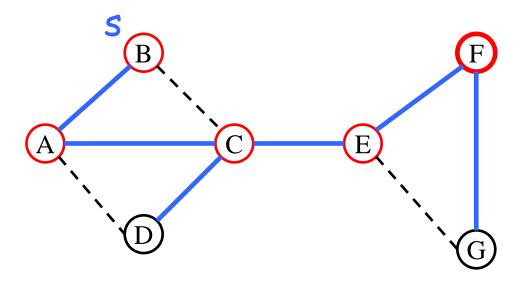


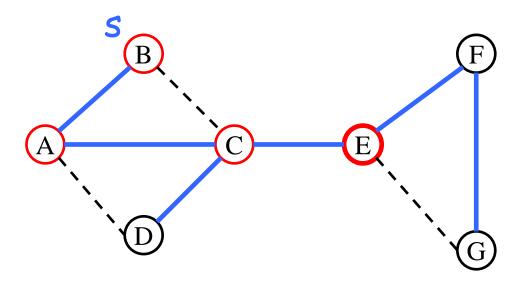


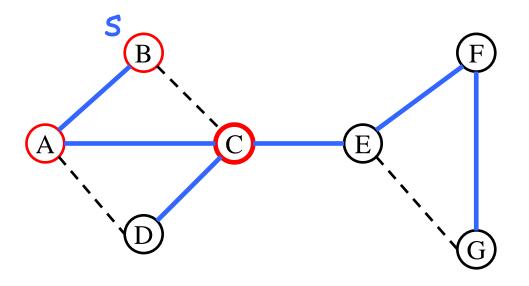


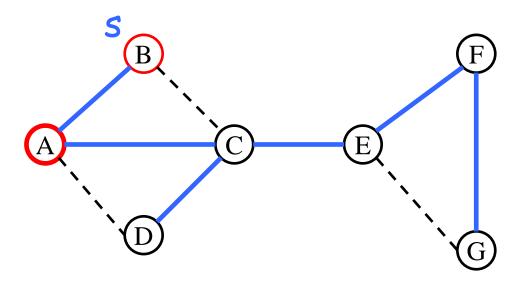


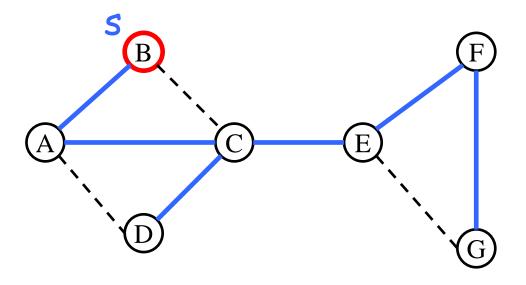


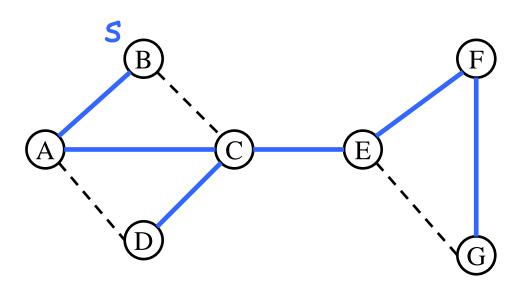


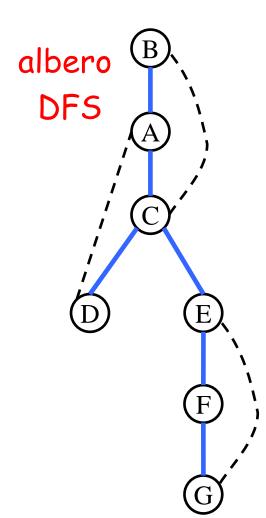




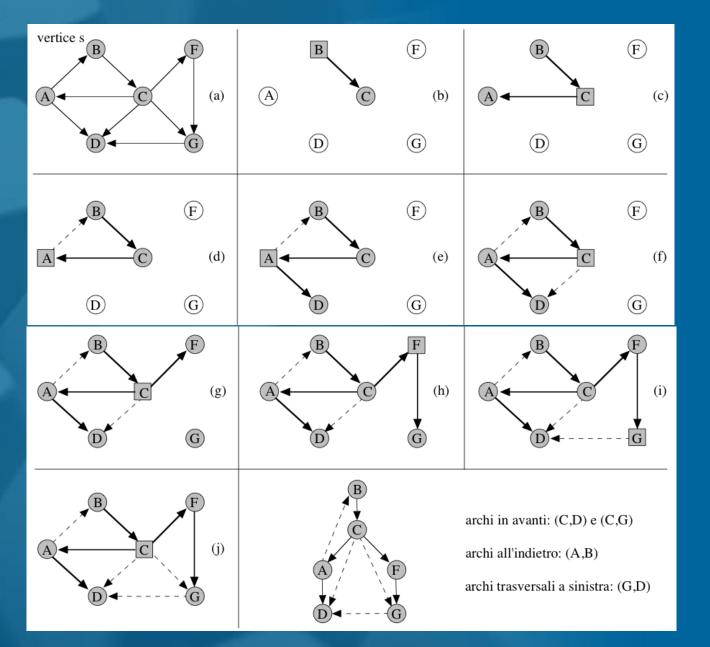




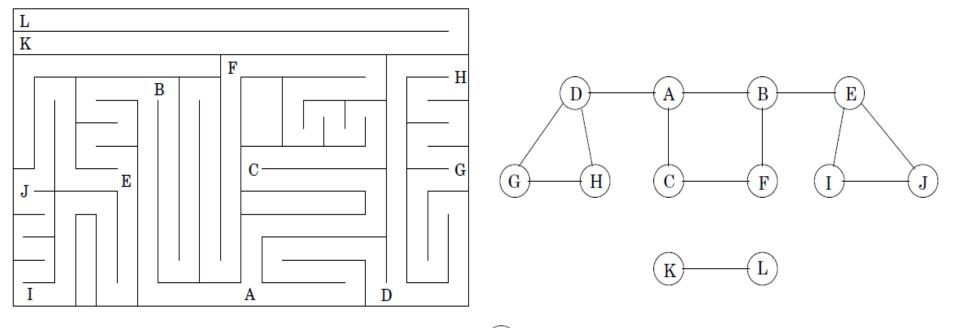


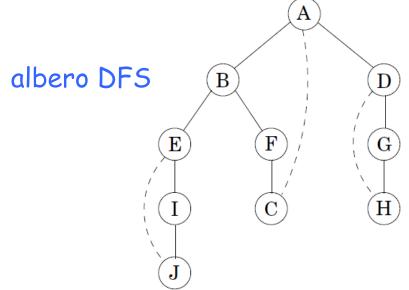


Esempio: grafo orientato



...tornando al labirinto





Costo della visita in profondità

Il tempo di esecuzione dipende dalla struttura dati usata per rappresentare il grafo (e dalla connettività o meno del grafo rispetto ad s):

- Liste di adiacenza: O(m+n)
- Matrice di adiacenza: O(n²)

Proprietà dell'albero DFS radicato in s

- Se il grafo è non orientato, per ogni arco (u,v) si ha:
 - (u,v) è un arco dell'albero DFS, oppure
 - i nodi u e v sono l'uno discendente/antenato dell'altro
- Se il grafo è orientato, per ogni arco (u,v) si ha:
 - (u,v) è un arco dell'albero DFS, oppure
 - i nodi u e v sono l'uno discendente/antenato dell'altro,
 oppure
 - (u,v) è un arco trasversale a sinistra, ovvero il vertice v
 è in un sottoalbero visitato precedentemente ad u