



دانشکدهی علوم ریاضی

آناليز الگوريتم ١ اسفند ١٣٩١

جلسهی ۵: گرافها و مسأله پیمایش گراف

مدرّس: دکتر شهرام خزائی نگارنده: ستایش ایجادی

۱ گراف و تعاریف آن

تعریف ۱ گراف متشکل از زوج مرتب G = (V, E) است که

V: مجموعه ای غیرتهی و متناهی از رأسها است؛

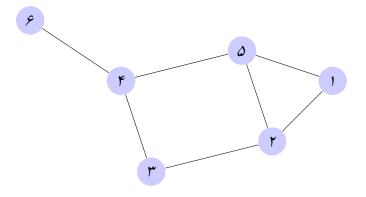
 $u,v\in V$ است که $u,v\in V$ است که $u,v\in V$. است که $u,v\in V$

نمادگذاری. تعداد رأسهای یک گراف را با n و تعداد یالهای آن را با m نمایش می دهیم.

مثال ۱ گراف G = (V, E) که

$$\begin{array}{rcl} V & = & \{ \mbox{\bf 1}, \mbox{\bf T}, \mbox{\bf T}, \mbox{\bf F}, \mbox{\bf A}, \mbox{\bf F} \} \\ E & = & \{ (\mbox{\bf 1}, \mbox{\bf T}), (\mbox{\bf 1}, \mbox{\bf A}), (\mbox{\bf T}, \mbox{\bf T}), (\mbox{\bf F}, \mbox{\bf F}), (\mbox{\bf F}, \mbox{\bf F}) \} \end{array}$$

دارای ho=n رأس و $m=\mathbf{V}$ بال است.



مثال ۲ می توان شهرهای یک کشور را رئوس و جادههای بین آنها را یالهای یک گراف تصور کرد.

تعریف \mathbf{Y} گراف جهت دار \mathbf{Y} ، گرافی است که ترتیب رأسها در یالها اهمیت دارد و بنابرین (u,v) و (u,v) دو یال متمایز محسوب می شوند.

[\]graph

[†]directed grap

یک گراف جهت دار یال ها با پیکان هائی از رأس ابتدا به رأس انتها رسم می شوند.

تعریف ۳ گراف بدون یال موازی و حلقه را گراف ساده ۳ مینامند. گراف جهت دار را وقتی ساده می گویند که یال موازی نداشته باشد.

مثال ۳ گراف وب، گراف چرخه غذایی گونههای حیوانی مثالهایی از گرافهای جهت دار هستند.

تعریف ۴ گراف متراکم ۱، گرافی است که تعداد یالهای آن به بیشینه تعداد یال ممکن نزدیک باشد.

$$m \approx \binom{n}{\mathbf{Y}}$$

گراف پراکنده یا کمپشت^۵، گرافی است که تعداد یالهای آن به نسبت کم باشد.

$$m \ll \binom{n}{\mathbf{Y}}$$

تعریف ۵ گراف بر چسبدار^۶ گرافی است که به یالهای گراف، یا به رأسهای گراف و یا به هر دوی آنها برچسبهایی نسبت داده می شود که به صورت معمول این برچسبها را با اعداد حقیقی نمایش می دهند.

یک مسیر $^{\vee}$ در گراف یک گذر از رأسهای متوالی در امتداد یک سری از یالها است و به طور دقیقتر به صورت زیر تعریف می شود.

 $v_i \in V$ تعریف ۶ دنباله رأسهای v_1, \dots, v_t برای گراف G = (V, E) یک مسیر با طول v_1, \dots, v_t نامیده می شود اگر $i = 1, \dots, t-1$ برای v_1, \dots, v_t برای v_1, \dots, v_t برای v_2, \dots, v_t برای v_1, \dots, v_t برای v_2, \dots, v_t برای v_1, \dots, v_t برای v_2, \dots, v_t

طول مسیر تعداد یالهای مسیر است که در طول مسیر طی می شود. یک مسیر با طول t+1 دارای t+1 رأس و t یال است.

تعریف ۷ یك مسیر ساده^، مسیری است که همه رئوس آن بجز احتمالا رأس شروع و پایان تکراری نباشد.

تعریف \wedge می گوییم رأس u از رأس s قابل دسترس است اگر مسیری بین آنها وجود داشته باشد. در یک گراف بدون جهت می گوییم که این دو رأس متصل ' هستند.

تعریف ۹ گراف همبند۱۱ گراف سادهای است که مسیری بین هر جفت رأس آن وجود داشته باشد.

[&]quot;simple graph

^{*}dense graph

[∆]sparse graph

⁹graph labeled

vsub graph

[^]simple path

⁴reachable

[`]connected

^{\\}connected

 $V(H)\subseteq V(G)$ میگویند و با نماد $H\subseteq G$ نمایش میدهند، هرگاه: G ۱۲ میگویند و با نماد $H\subseteq G$ نمایش میدهند، $E(H)\subseteq E(G)$

تعریف H ۱۱ یک مولفه همبندی گراف G است اگر و فقط اگر تمامی شروط زیر برقرار شود:

- ا. ا یک زیرگراف G باشد.
 - H . Y هميند باشد.
- G, H را به عنوان زیر گراف همبندی از G, H را به عنوان زیر گراف در برنگیرد.

به عبارت دیگر مولفه همبند یک گراف، یک زیرگراف همبند است بطوری که اضافه کردن هر رأس یا یال آن را ناهمبند کند. هر گراف به نوعی عبارت از اجتماع مولفههای همبند خود است.

تعریف ۱۲ رأس مجاور ۱۳ هر یال بوسیله یک جفت رأس مشخص می شود. دو رأسی که توسط یک یال به هم متصل می شوند را رئوس مجاور می نامند.

۲ روش نمایش داده ساختاری گراف

۱.۲ ماتریس مجاورت

 $n \times n$ با مجموعه رئوس $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با مجموعه رئوس G = (V, E) یک ماتریس $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایه های صفر و یک به نام $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ برابر با ۱ است اگر و فقط اگر $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایه های صفر و یک به نام $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایه های صفر و یک به نام $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایه های صفر و یک به نام $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایه های صفر و یک به نام $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایه های صفر و یک به نام $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایه های صفر و یک به نام $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایه های میرود و یک به نام $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایه های میرود و یک به نام $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایه های میرود و یک به نام $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایه های میرود و یک به نام $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایم و یک به نام $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایم و یک به نام $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایم و یک به نام $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایم و یک به نام $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایم و یک به نام $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایم و یک به نام $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایم و یک به نام $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایم و یک به نام $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایم و یک به نام $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ با درایم و یک به نام و یک به ن

مثال ۴ ماتریس A ماتریس مجاورت گراف مثال ۱ است.

^{&#}x27;'sub graph

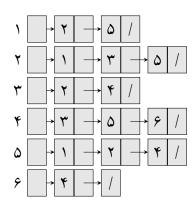
[&]quot;adjacent

^{&#}x27;adjacency matrix

۲.۲ لیست مجاورت

لیست مجاورتی ٔ فرم دیگر نمایش گراف در کامپیوتر است. این ساختمان داده شامل لیستی از کلیه رئوس گراف است. برای هر رأس یك لیست پیوندی وجود دارد که گرههای آن رئوس مجاور رأس را دربر می گیرند. به عبارت دیگر لیست i حاوی رئوسی است که مجاور رأس v_i است.

مثال. لیست زیر، لیست مجاورت رأسهای ۲،۱ و گراف مثال قبل است.



۳.۲ مقایسهی پیچیدگیها

تعيين همه يالها	تعیین رأسهای مجاور یک رأس	$(u,v) \in E$ تعيين	حافظه	داده ساختار
$\Theta(n^{Y})$	$\Theta(n)$	$\Theta(1)$	$\Theta(n^{Y})$	ماتريس مجاورت
O(m+n)	$O(\deg(u))$	$O(\deg(v))$	O(n+m)	ليست مجاورت

٣ پيمايش گراف

هدف از پیمایش گراف ۱۶ این است که کلیه رئوسی که از طریق یک رأس قابل دسترس هستند را بدست آوریم. استراتژی عمل به صورت زیر است.

Algorithm 1 Traverse

function Traverse(grapf G = (V, E), vertex $s \in V$)
Initially mark s as explored and all other vertices unexplored **while** possible **do**choose an edge $(u, v) \in E$, with u explored and v unexplored mark v as explored

¹⁰adjacency list

¹⁹ graph traversal

قضیه ۱ پس از خاتمه الگوریتم، تمام رأسهای قابل دسترس پیدا می شوند و هیچ رأس غیرقابل دسترسی پیدا نمی شود.

برهان. باید ثابت کنیم پس از خاتمه الگوریتم، رأس v پیدا میشود اگر و تنها اگر مسیری از s به v وجود داشته باشد.

ابتدا فرض کنید $v.,...,v_\ell$ دنباله رأسهایی باشد که الگوریتم به ترتیب پیدا می کندv. به استقرا روی t نشان می دهیم که مسیری از s به t با طول t وجود دارد.

- پایه: اگر $t=\mathfrak{d}$ باشد، آنگاه $v_{\cdot}=s$ زیرا s اولین رأسی است که الگوریتم پیدا می کند و به وضوح مسیری از s به با طول صفر وجود دارد.

حال فرض کنید مسیری مانند v,\dots,v_ℓ از v,\dots,v_ℓ به v,\dots,v_ℓ وجود داشته باشد. نشان می دهیم که بعد از خاتمه v,\dots,v_ℓ الگوریتم رأس v,\dots,v_ℓ پیدا می شود. فرض خلف کنید که چنین نباشد. چون الگوریتم در همان ابتدا راس v_i را پیدا می کند، پس رأسهای v_i و v_i در مسیر مذکور وجود دارند به طوری که الگوریتم بعد از خاتمه رأس v_i را پیدا کرده است. اما این با فرض خاتمه یافتن الگوریتم در تناقض است. پس فرض خلف باطل بود و الگوریتم رأس v_i را پیدا می کند. می شود و این قضیه اثبات می شود.

دو روش معروف برای پیمایش وجود دارد که در واقع پیادهسازی خاص الگوریتم ۱ با داده ساختارهای مخصوص بهخود هستند:

• جستجوی اول عمق

در جستجوی اول عمق^{۱۸}، پیمایش از یک رأس آغاز می شود. هر رأس که پردازش می شود یکی از رئوس مجاور آن که قبلا ملاقات نشده است انتخاب می شود و پیمایش رأس مجاور ادامه پیدا می کند. اگر رأس مجاوری وجود نداشت که قبلا ملاقات نشده باشد یک سطح به عقب برمی گردد، به عبارتی این پیمایش رأس ها به صورت عمقی طی می کند، همچنین در این پیمایش می توان مرتبه توپولوژیکی گراف را پیدا کرد. این نوع پیمایش را داده ساختار پشته ۱۹ می توان ذخیره کرد.

• جستجوی اول سطح

در جستجوی اول سطح^۲ پیمایش از یک رأس آغاز میشود. آن رأس و کلیه رئوس مجاورش ملاقات میشود سپس پیمایش از رأس مجاور ادامه پیدا می کند. در این نوع پیمایش رأسها به صورت لایهای پیمایش میشوند، همچنین در این پیمایش کوتاهترین مسیر در گرتف نیز یافت میشود. این نوع پیمایش را در داده ساختار صف^{۲۱}میتوان ذخیره کرد.

[&]quot;marks as explored

^{&#}x27;^Deep First Search

¹⁹ stack

^{&#}x27;Breadth First Search

¹¹queue