



Figura 7.23 (a) 3-grafo com 6 vértices e 3 arestas; (b) Representação do 3-grafo.

assim por diante definem as arestas subsequentes que contêm v . O arranjo *Prim* deve possuir $|V|$ entradas, uma para cada vértice. O arranjo *Prox* deve possuir $r|A|$ entradas, pois cada aresta a é armazenada na lista de arestas incidentes a cada um de seus r vértices. Assim, a representação por listas de incidências possui uma complexidade de espaço $O(|V| + |A|)$, pois *Arestas* tem tamanho $O(|A|)$, *Prim* tem tamanho $O(|V|)$ e *Prox* tem tamanho $r \times |A|$, o que pode ser considerado $O(|A|)$ porque r é geralmente uma constante pequena.

Para descobrir quais são as arestas que contêm determinado vértice v , é preciso percorrer a lista de arestas que inicia em *Prim*[v] e termina quando *Prox*[...*Prim*[v]...] = -1. Assim, para se ter acesso a uma aresta a armazenada em *Arestas*[a], é preciso tomar os valores armazenados nos arranjos *Prim* e *Prox* módulo $|A|$. O valor -1 é utilizado para finalizar a lista. Por exemplo, ao se percorrer a lista das arestas do vértice 2, os valores {5, 3} são obtidos, os quais representam as arestas que contêm o vértice 2 (arestas 2 e 0), ou seja, {5 mod 3 = 2, 3 mod 3 = 0}.

Os valores armazenados nos arranjos *Prim* e *Prox* são obtidos pela equação $i = a + j|A|$, sendo $0 \leq j \leq r - 1$ e a um índice de uma aresta no arranjo *Arestas*. Inicialmente as entradas do arranjo *Prim* são iniciadas com -1. Ao inserir a aresta $a = 0$ contendo os vértices (1, 2, 4), temos que: $i = 0 + 0 \times 3 = 0$, *Prox*[$i = 0$] = *Prim*[1] = -1 e *Prim*[1] = $i = 0$, $i = 0 + 1 \times 3 = 3$, *Prox*[$i = 3$] = *Prim*[2] = -1 e *Prim*[2] = $i = 3$, $i = 0 + 2 \times 3 = 6$, *Prox*[$i = 6$] = *Prim*[4] = -1 e *Prim*[4] = $i = 6$. Ao inserir a aresta $a = 1$ contendo os vértices (1, 3, 5) temos que: $i = 1 + 0 \times 3 = 1$, *Prox*[$i = 1$] = *Prim*[1] = 0 e *Prim*[1] = $i = 1$, $i = 1 + 1 \times 3 = 4$, *Prox*[$i = 4$] = *Prim*[3] = -1 e *Prim*[3] = $i = 4$, $i = 1 + 2 \times 3 = 7$, *Prox*[$i = 7$] = *Prim*[5] = -1 e *Prim*[5] = $i = 7$. Finalmente, ao inserir a aresta $a = 2$ contendo os vértices (0, 2, 5) temos que: $i = 2 + 0 \times 3 = 2$, *Prox*[$i = 2$] = *Prim*[0] = -1 e *Prim*[0] = $i = 2$, $i = 2 + 1 \times 3 = 5$, *Prox*[$i = 5$] = *Prim*[2] = 3 e *Prim*[2] = $i = 5$, $i = 2 + 2 \times 3 = 8$, *Prox*[$i = 8$] = *Prim*[5] = 7 e *Prim*[5] = $i = 8$.

O Programa 7.25 apresenta a estrutura de dados do tipo abstrato de dados **hipergrafo** utilizando listas de incidência implementadas por meio de arranjos. A estrutura de dados contém os três arranjos necessários para representar um hipergrafo, como ilustrado na Figura 7.23. A variável r é utilizada para armazenar a ordem do hipergrafo, a variável *NumVertices* contém o número de vértices do hipergrafo, a variável *NumArestas* contém o número de arestas do hipergrafo e

a variável *ProxDisponível* contém a próxima posição disponível para inserção de uma nova aresta.

Programa 7.25 Estrutura do tipo hipergrafo implementado como listas de adjacência usando arranjos

```

const
  MAXNUMVERTICES = 100;
  MAXNUMARESTAS = 4500;
  MAXR = 5;
  MAXTAMPROX = MAXR * MAXNUMARESTAS;
  INDEFINIDO = -1;

type
  TipoValorVertice = -1..MAXNUMVERTICES;
  TipoValorAresta = 0..MAXNUMARESTAS;
  Tipor = 0..MAXR;
  TipoMaxTamProx = -1..MAXTAMPROX;
  TipoPesoAresta = integer;
  TipoArranjoVertices = array[Tipor] of TipoValorVertice;
  TipoAresta = record
    Vertices: TipoArranjoVertices;
    Peso: TipoPesoAresta;
  end;
  TipoArranjoArestas = array[TipoValorAresta] of TipoAresta;
  TipoGrafo =
    record
      Arestas: TipoArranjoArestas;
      Prim: array[TipoValorVertice] of TipoMaxTamProx;
      Prox: array[TipoMaxTamProx] of TipoMaxTamProx;
      ProxDisponivel: TipoMaxTamProx;
      NumVertices: TipoValorVertice;
      NumArestas: TipoValorAresta;
      r: Tipor;
    end;
  TipoApontador = integer;

```

Uma possível implementação para as primeiras seis operações definidas anteriormente é mostrada no Programa 7.26. O procedimento *ArestasIguais* permite a comparação de duas arestas cujos vértices podem estar em qualquer ordem. Assim, o custo do procedimento *ArestasIguais* é $O(r^2)$. O procedimento *InserAresta* insere uma aresta no grafo a um custo $O(r)$. O procedimento *ExisteAresta* verifica se uma aresta está presente no grafo, a um custo equivalente ao grau de cada vértice da aresta no grafo. O procedimento *RetiraAresta* primeiro localiza a aresta no grafo, retira a mesma da lista de arestas incidentes a cada vértice em *Prim* e *Prox* e marca a aresta como removida no arranjo *Arestas*. Cabe ressaltar que a aresta marcada no arranjo *Arestas* não é reutilizada, pois não estamos mantendo uma lista de posições vazias.