Ch6-Graph

定義:

G=(V,E) => 代表Graph是由兩個非空集合V、E組成

其中: V => 代表頂點(Vertex)集合

E => 代表邊(Edge)集合(假定圖中無重複邊)

種類:

1. 無向圖(Undirected Graph)

邊不具備方向性，即(I,j)=(j,i)代表同一邊

2. 有向圖(Directed Graph)

邊具備方向性，即<i,j> != <j,i>

相關術語:

1. Eulerian Cycle: 從任何一點開始，經過每個邊一次，在回到原出發點，稱之

=> 每個頂點的Degree必須為偶數

2. Eulerian Chain: 從任何一個頂點開始，經過每個邊一次，但不一定要回到原出發點，稱之

=> 有2個頂點的Degree必須為奇數，其他均為偶數

3. Complete Graph: 圖具有最多邊數，稱之

無向圖 => n個頂點，最多邊數 = n(n-1)/2

有向圖 => n個頂點，最多邊數 = n(n-1)

4. 子圖(subgraph or Component)

5. Path(路徑): 只一個由頂點組成的序列

6. Path Length(路徑的長度): 路徑上所包含的邊之數目

7. Simple Path: 除了起點與終點可能相同，其餘經過的頂點皆不相同

8. Cycle: 起點跟終點相同的Simple Path

9. Connected(連通的): 針對無向圖而言

=> 無向圖中，每個頂點對之間皆有Path存在

10. Connected Component(連通的子圖)

11. Strongly Connected: 針對有向圖而言

=> 在有向圖中，任何頂點對(i,j)之間，i有path可以到j，j有path可以到i

12. Strongly Connected Component

13. Degree(分支度)

=> 無向圖: 頂點的Degree是頂點連接邊數

=> 有向圖: 頂點的Degree分為 Out-Degree: 頂點射出之邊數；In-Degree: 射入頂點之邊數

14. G=(V,E)，|V|= n，|E|= e

=> 無向圖: e = 1/2 \*

=> 有向圖 e = (in-Degree)

無向圖中，所有的Degree加總必定為偶數 => True

圖形的表示方法

Adjacency Matrix (相鄰矩陣)

定義:

G=(V,E)，|V|= n，則準備一個n\*n的Matrix，叫A

則A[i,j] => 1 if (i,j)邊存在

* 0 otherwise

Space需求: O(n平方)

無向圖:

無向圖之相鄰矩陣，必為對稱矩陣(Symmetric Matrix)

即A[i,j] = A[j,i]

基本操作:

1. 判斷邊(i,j)是否存在:

If (i,j) == 1 then 存在

else 不存在

Time: O(1)

2. 求i之Degree

求第i列元素之加總 or 第i行之加總

Time: O(n)

3. 求G之邊數

套公式

Time: O(n平方)

有向圖:

有向圖之相鄰矩陣不一定是對稱矩陣

基本操作:

1. 判斷邊(i,j)是否存在

同無向圖

2. 求i之Out-Degree and In-Degree

Out-Degree: 求第i列之元素加總

In-Degree: 求第i行之元素加總

3. 求G之邊數

套公式

Time: O(n平方)

Adjacency Lists (相鄰串列)

定義:

G=(V,E)，|V|= n，|E| = e，則準備一個Vertex[1…n] of Pointer，其中Vertex[i]代表頂點i之相鄰串列紀錄與i相鄰之頂點編號

=> Node Structure: Vertex No、Next

無向圖:

無向圖中所有的串列之Node總數 = 2\*e

空間需求 = O(n+e)

因為無向圖(i,j) = (j,i) 所以i會加到j串列，而j也會加到i串列，

故一個邊生出兩個Node

基本操作:

1. 判斷(I,j)是否存在

去Vertex[i]找是否有Node j存在

Time: O(Vi串列長度) <= Node總數 => O(e)

2. 求Vi之Degree

求Vertex[i]串列長度，Time => O(e)

3. 求圖形邊數

加總每條串列之長度/2

因為有n條串列，全部串列之Node總和 = 2\*e

故Time: O(n+e)

有向圖

串列之Node總數 = e

基本操作:

1. 判斷邊(I,j)是否存在

同無向圖

2. 求Vi之Out-Degree、In-Degree

Out-Degree: Vertex[i]之串列長度=Out-Degree => O(e)

In-Degree: 統計所有串列之Nodei出現的次數 => O(n+e)

3. 求圖形邊數

加總每條之長度 => Time: O(n+e)

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 比較表 | Adjacency Matrix | Adjacency Lists |
| 若G中頂點數很多，但邊數很少 | 不適合，因為空間為O(n平方)，會形成Sparse Matrix(稀疏矩陣) | 適合  因為空間為O(n+e) |
| 邊數很多 | 適合 | 不適合，因為滿邊，邊的數量會變成n平方  =>O(n+e)=O(n+O(n平方) |
| 判斷邊是否存在 | 適合  O(1) | 不適合  Time<=O(e) |
| 求圖中邊數  判斷連通與否  DFS/BFS  判斷有無Cycle | 不適合  O(n平方) | 適合  因為e通常不會經常是滿邊的狀態  所以Time: O(n+e) |

Adjacency MultiLists

圖中每一個邊皆用一個Node表示，而Node Structure如下

Vi、Vj、Link for Vi、Link for Vj

Link for Vi(Vj) => 指標指向下一個包含Vi(Vj)之Node

此外，有一個Vertex[1…n] of Pointer，其中Vertex[i]指向第一個包含Vi之Node

Incidence Matrix [Algo版]

定義:

G=(V,E), |V| = n, |E| = e，則準備一個n\*e Matrix，令為A，假設ek = (i,j)，則A[i,k]=A[j,k]=1，其他為0

Graph Traversal(圖形追蹤)

拜訪圖中每個頂點一次

分為兩種方法:

DFS(Depth First Search):深度/縱向

BFS(Breadth First Search):廣度/橫向

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 比較表 | | DFS | BFS |
| 輔助之Data Structure | | Stack | Queue |
| 時間 | 相鄰矩陣 | O(n平方) | O(n平方) |
| 相鄰串列 | O(e)(DS版本) | O(e)(DS版本) |
| O(n+e)(Alg版本) | O(n+e)(Alg版本) |

DFS(DS版)(無向圖)

Note:

1.注意Start Vertex為何

2.DFS Order並非唯一，通常會規定依Vertex No小者優先，則DFS Order唯一

BFS (DS版)(無向圖)

Note: BFS Order也非唯一