

# Melhores momentos

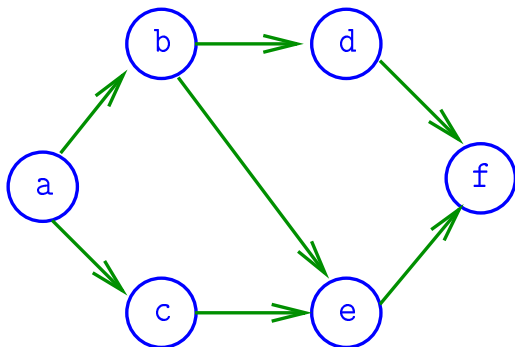
## AULA 1



# Especificação

Digrafos podem ser especificados através de sua **lista de arcos**

Exemplo:



d-f

b-d

a-c

b-e

e-f

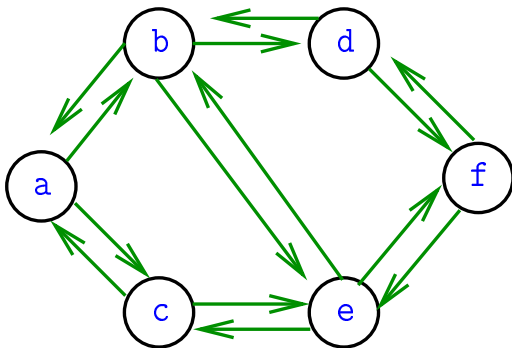
a-b

# Grafos

**grafo** = digrafo **simétrico**

**aresta** = par de arcos anti-paralelos

Exemplo:  $b-a$  e  $a-b$  formam uma aresta





# Estrutura de dados

Vértices são representados por objetos do tipo **Vertex**.

Arcos são representados por objetos do tipo **Arc**

```
#define Vertex int
```

```
typedef struct {  
    Vertex v;  
    Vertex w;  
} Arc;
```

# Grafos no computador

Usaremos duas representações clássicas:

- ▶ **matriz de adjacência** (**agora**)
- ▶ vetor de listas de adjacência (**próximas aulas**)

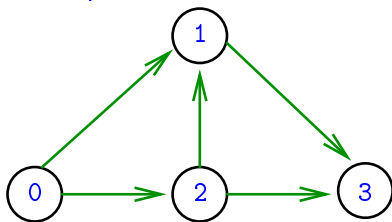
# Matriz de adjacência de digrafo

**Matriz de adjacência** de um digrafo tem linhas e colunas indexadas por vértices:

$\text{adj}[v][w] = 1$  se  $v \rightarrow w$  é um arco

$\text{adj}[v][w] = 0$  em caso contrário

Exemplo:



	0	1	2	3
0	0	1	1	0
1	0	0	0	1
2	0	1	0	1
3	0	0	0	0

Consumo de espaço:  $\Theta(V^2)$

fácil de implementar



# Estrutura digraph

$V$  = número de vértices

$A$  = número de arcos

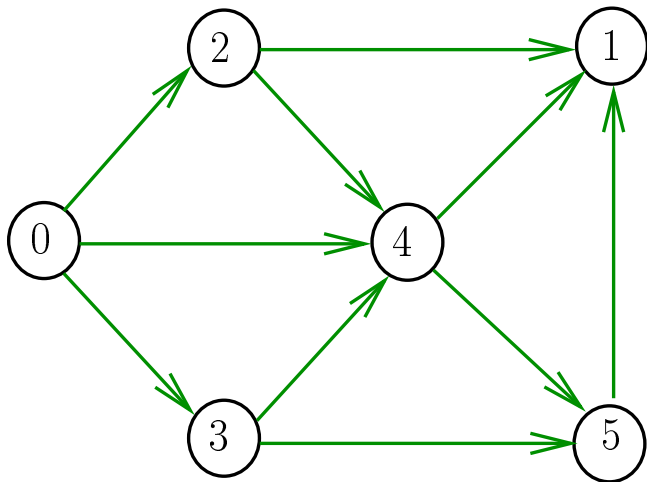
$adj$  = ponteiro para a matriz de adjacência

```
struct digraph {  
    int V;  
    int A;  
    int **adj;  
};
```

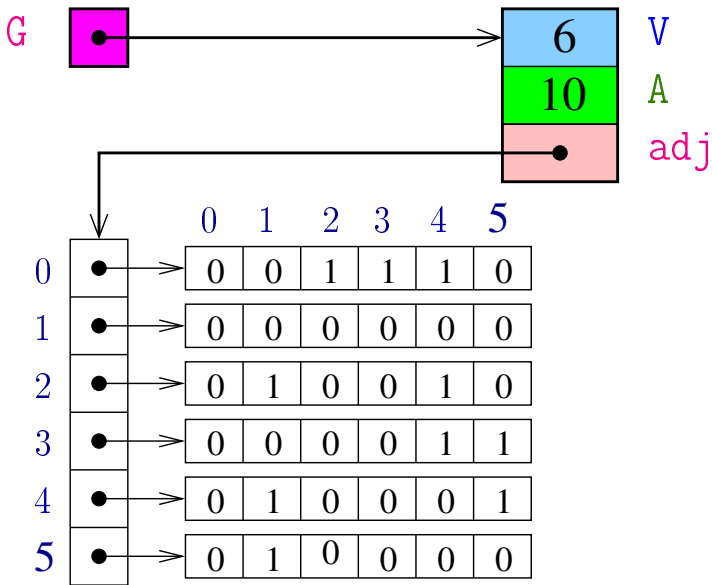
```
typedef struct digraph *Digraph;
```

# Digrafo

Digraph **G**



# Estruturas de dados



## MATRIXint

Aloca uma matriz com linhas  $0 \dots r-1$  e colunas  $0 \dots c-1$ , cada elemento da matriz recebe valor **val**

```
int **MATRIXint (int r, int c, int val) {  
0     Vertex i, j;  
1     int **m = malloc(r * sizeof(int *));  
2     for (i = 0; i < r; i++)  
3         m[i] = malloc(c * sizeof(int));  
4     for (i = 0; i < r; i++)  
5         for (j = 0; j < c; j++)  
6             m[i][j] = val;  
7     return m;  
}
```

# Consumo de tempo

linha	número de execuções da linha	
1	$= 1$	$= \Theta(1)$
2	$= r + 1$	$= \Theta(r)$
3	$= r$	$= \Theta(r)$
4	$= r + 1$	$= \Theta(r)$
5	$= r \times (c + 1)$	$= \Theta(r c)$
6	$= r \times c$	$= \Theta(r c)$

$$\begin{aligned} \text{total} \quad & \Theta(1) + 3 \Theta(r) + 2 \Theta(r c) \\ & = \Theta(r c) \end{aligned}$$

# Conclusão

Supondo que o consumo de tempo da função `malloc` é constante

O consumo de tempo da função `MATRIXint` é  $\Theta(r \cdot c)$ .

# DIGRAPHinit

Devolve (o endereço de) um novo digrafo com vértices  $0, \dots, V-1$  e nenhum arco.

```
Digraph DIGRAPHinit (int V) {  
0     Digraph G = malloc(sizeof *G);  
1     G->V = V;  
2     G->A = 0;  
3     G->adj = MATRIXint(V, V, 0);  
4     return G;  
}
```

# AULA 2



# Funções básicas (continuação)

S 17.3

# DIGRAPHinsertA

Insere um arco  $v-w$  no digrafo  $G$ .

Se  $v == w$  ou o digrafo já tem arco  $v-w$ , não faz nada

**void**

**DIGRAPHinsertA**(Digraph  $G$ , Vertex  $v$ , Vertex  $w$ )

# DIGRAPHinsertA

Insere um arco  $v-w$  no digrafo  $G$ .

Se  $v == w$  ou o digrafo já tem arco  $v-w$ , não faz nada

**void**

```
DIGRAPHinsertA(Digraph G, Vertex v, Vertex w)
{
    if (v != w && G->adj[v][w] == 0) {
        G->adj[v][w] = 1;
        G->A++;
    }
}
```

# DIGRAPHremoveA

Remove do digrafo **G** o arco **v-w**

Se não existe tal arco, a função nada faz.

**void**

**DIGRAPHremoveA**(Digraph **G**, Vertex **v**, Vertex **w**)

# DIGRAPHremoveA

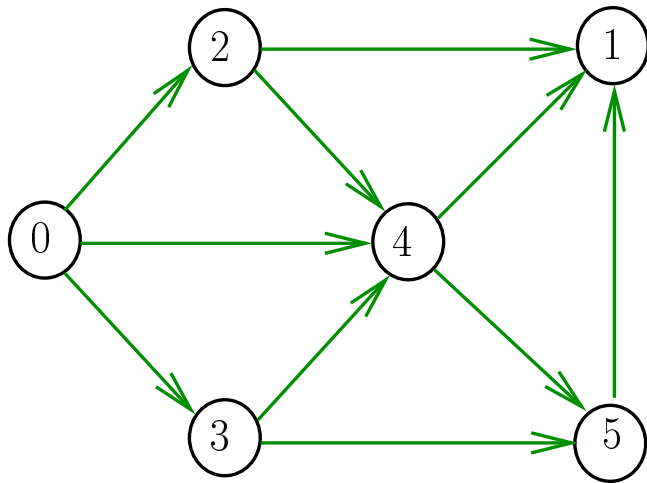
Remove do digrafo **G** o arco **v-w**

Se não existe tal arco, a função nada faz.

**void**

```
DIGRAPHremoveA(Digraph G, Vertex v, Vertex w)
{
    if (G->adj[v][w] == 1) {
        G->adj[v][w] = 0;
        G->A--;
    }
}
```

# DIGRAPHshow



0:	2	3	4
1:			
2:	1	4	
3:	4	5	
4:	1	5	
5:	1		

## DIGRAPHshow

Para cada vértice  $v$  de  $G$ , imprime, em uma linha, os vértices adjacentes a  $v$

```
void DIGRAPHshow (Digraph  $G$ ) {
```

## DIGRAPHshow

Para cada vértice  $v$  de  $G$ , imprime, em uma linha, os vértices adjacentes a  $v$

```
void DIGRAPHshow (Digraph G) {  
    Vertex v, w;  
1    for (v = 0; v < G->V; v++) {  
2        printf("%2d:", v);  
3        for (w = 0; w < G->V; w++)  
4            if (G->adj[v][w] == 1)  
5                printf("%2d", w);  
6        printf("\n");  
    }  
}
```



# Consumo de tempo

linha	número de execuções da linha	
1	$= V + 1$	$= \Theta(V)$
2	$= V$	$= \Theta(V)$
3	$= V \times (V + 1)$	$= \Theta(V^2)$
4	$= V \times V$	$= \Theta(V^2)$
5	$\leq V \times V$	$= O(V^2)$
6	$= V$	$= \Theta(V)$
<hr/>		
total	$3 \Theta(V) + O(V^2) + 3 \Theta(V^2)$ $= \Theta(V^2)$	

# Conclusão

O consumo de tempo da função `DIGRAPHShow` é  $\Theta(v^2)$ .

# Funções básicas para grafos

# Funções básicas para grafos

```
#define GRAPHinit DIGRAPHinit  
#define GRAPHshow DIGRAPHshow
```

Função que insere uma aresta  $v-w$  no grafo  $G$

**void**

**GRAPHinsertE** (Graph  $G$ , Vertex  $v$ , Vertex  $w$ )

# Funções básicas para grafos

```
#define GRAPHinit DIGRAPHinit  
#define GRAPHshow DIGRAPHshow
```

Função que insere uma aresta  $v$ - $w$  no grafo  $G$

```
void  
GRAPHinsertE (Graph G, Vertex v, Vertex w)  
{  
    DIGRAPHinsertA(G, v, w);  
    DIGRAPHinsertA(G, w, v);  
}
```

Exercício. Escrever a função **GRAPHremoveE**

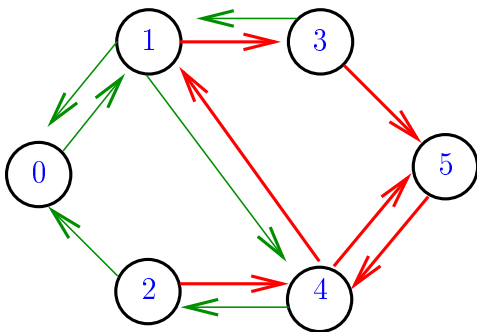
# Caminhos em digrafos

S 17.1

# Caminhos

Um **caminho** num digrafo é qualquer seqüência da forma  $v_0-v_1-v_2-\dots-v_{k-1}-v_p$ , onde  $v_{k-1}-v_k$  é um arco para  $k = 1, \dots, p$ .

Exemplo: 2-4-1-3-5-4-5 é um caminho com **origem** 2 é **término** 5



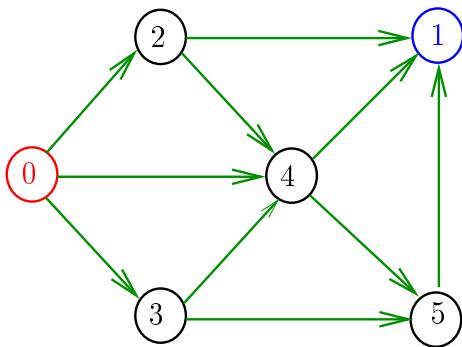




# Procurando um caminho

**Problema:** dados um digrafo  $G$  e dois vértices  $s$  e  $t$  decidir se existe um caminho de  $s$  a  $t$

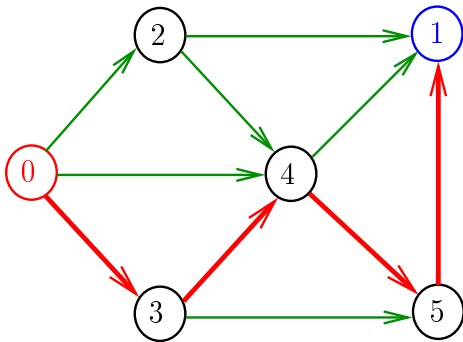
**Exemplo:** para  $s = 0$  e  $t = 1$  a resposta é SIM



# Procurando um caminho

**Problema:** dados um digrafo  $G$  e dois vértices  $s$  e  $t$  decidir se existe um caminho de  $s$  a  $t$

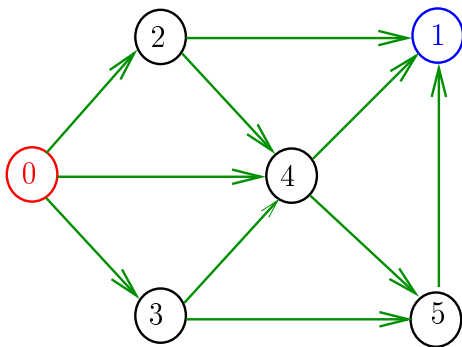
**Exemplo:** para  $s = 0$  e  $t = 1$  a resposta é **SIM**



# Procurando um caminho

**Problema:** dados um digrafo  $G$  e dois vértices  $s$  e  $t$   
decidir se existe um caminho de  $s$  a  $t$

**Exemplo:** para  $s = 5$  e  $t = 4$  a resposta é **NÃO**



# DIGRAPHpath

Recebe um digrafo **G** e vértices **s** e **t** e devolve 1 se existe um caminho de **s** a **t** ou devolve 0 em caso contrário

Supõe que o digrafo tem no máximo **maxV** vértices.

```
int DIGRAPHpath (Digraph G, Vertex s, Vertex t)
```

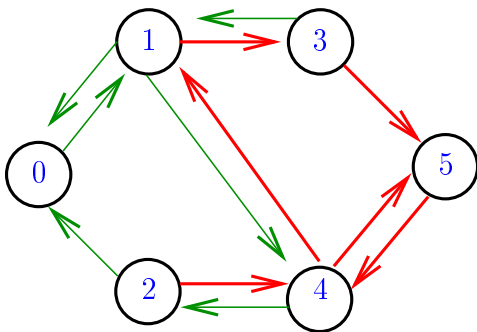
# Caminhos em digrafos

S 17.1

# Caminhos

Um **caminho** num digrafo é qualquer seqüência da forma  $v_0-v_1-v_2-\dots-v_{k-1}-v_p$ , onde  $v_{k-1}-v_k$  é um arco para  $k = 1, \dots, p$ .

Exemplo: 2-4-1-3-5-4-5 é um caminho com **origem** 2 é **término** 5

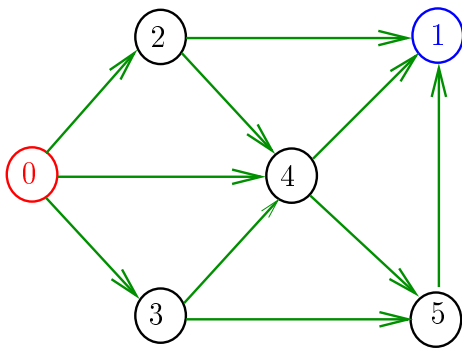




# Procurando um caminho

**Problema:** dados um digrafo  $G$  e dois vértices  $s$  e  $t$  decidir se existe um caminho de  $s$  a  $t$

**Exemplo:** para  $s = 0$  e  $t = 1$  a resposta é SIM

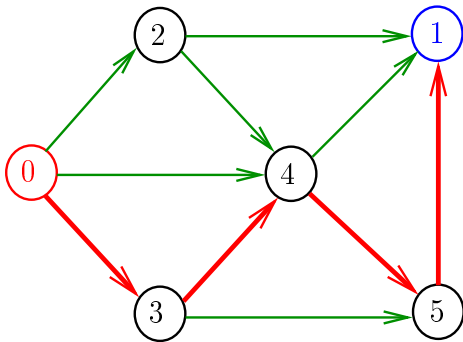




# Procurando um caminho

**Problema:** dados um digrafo  $G$  e dois vértices  $s$  e  $t$  decidir se existe um caminho de  $s$  a  $t$

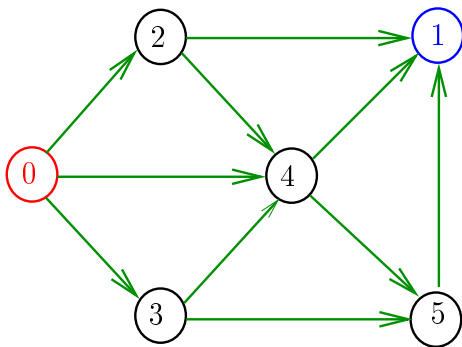
**Exemplo:** para  $s = 0$  e  $t = 1$  a resposta é **SIM**



# Procurando um caminho

**Problema:** dados um digrafo  $G$  e dois vértices  $s$  e  $t$  decidir se existe um caminho de  $s$  a  $t$

**Exemplo:** para  $s = 5$  e  $t = 4$  a resposta é **NÃO**



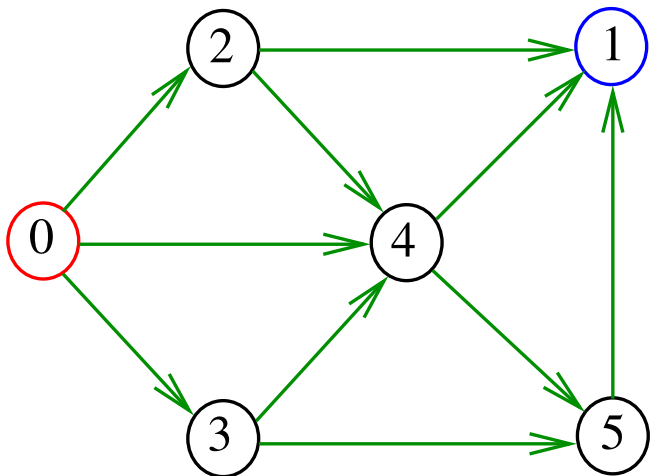
# DIGRAPHpath

Recebe um digrafo **G** e vértices **s** e **t** e devolve **1** se existe um caminho de **s** a **t** ou devolve **0** em caso contrário

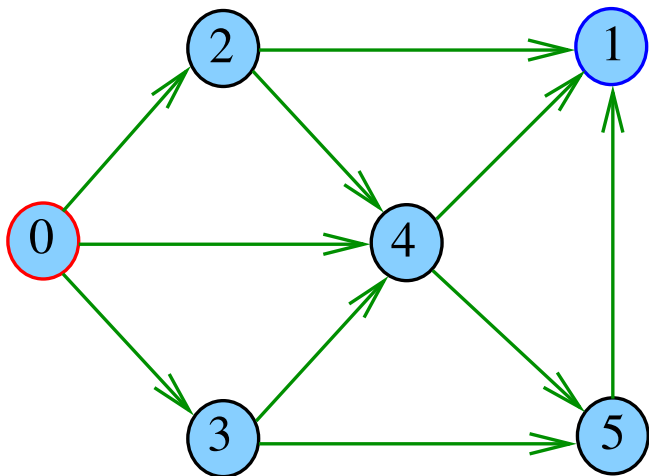
Supõe que o digrafo tem no máximo **maxV** vértices.

```
int DIGRAPHpath (Digraph G, Vertex s, Vertex t)
```

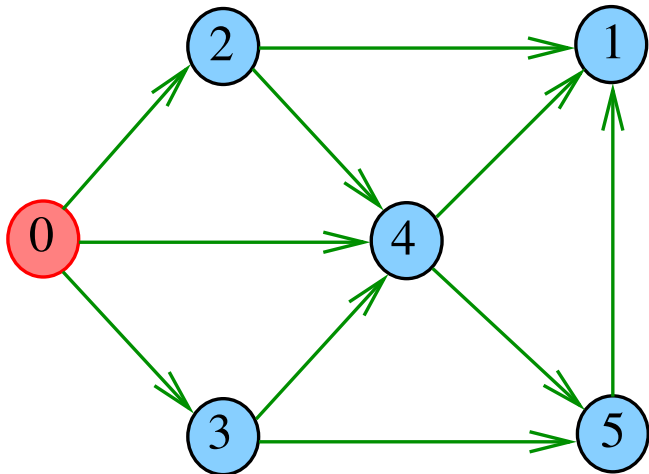
DIGRAPHpath( $G, 0, 1$ )



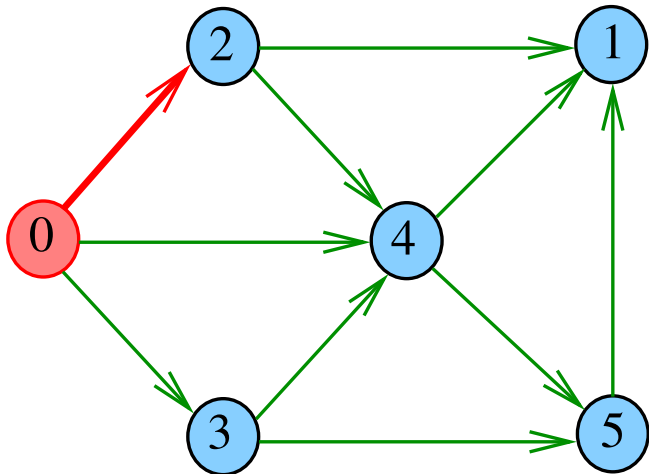
DIGRAPHpath( $G, 0, 1$ )



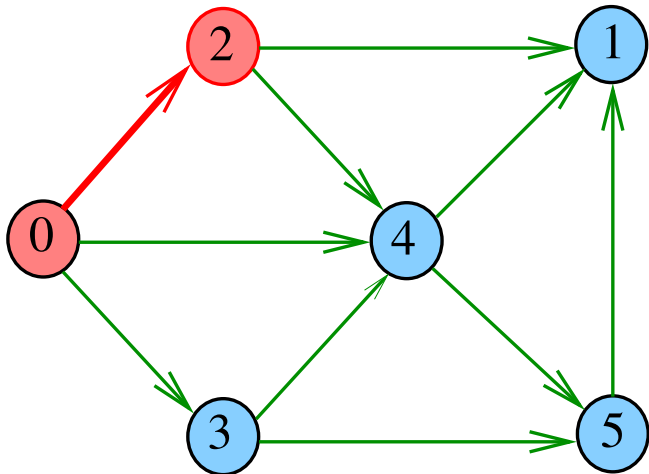
pathR(**G**,0)



pathR(**G**,0)

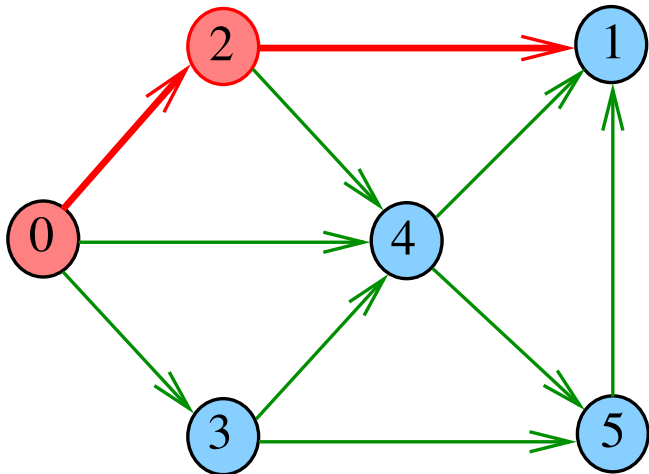


pathR(**G**,2)

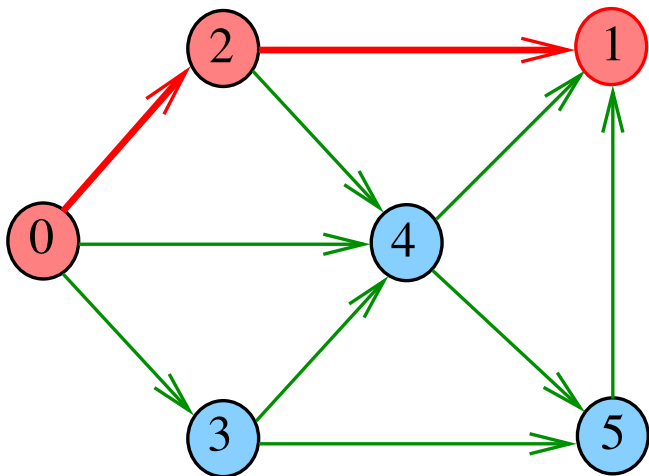




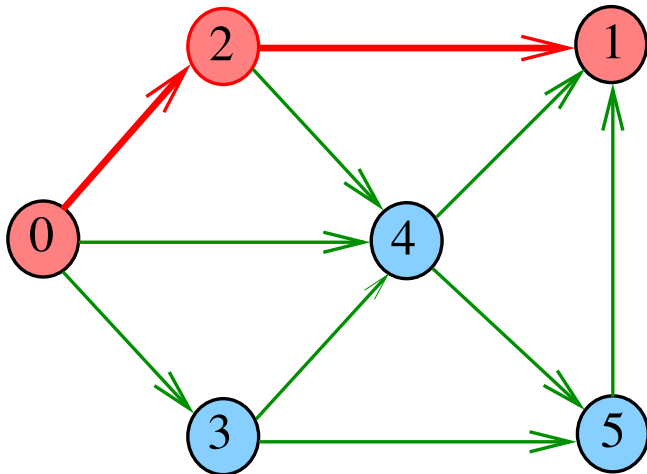
pathR(**G**,2)



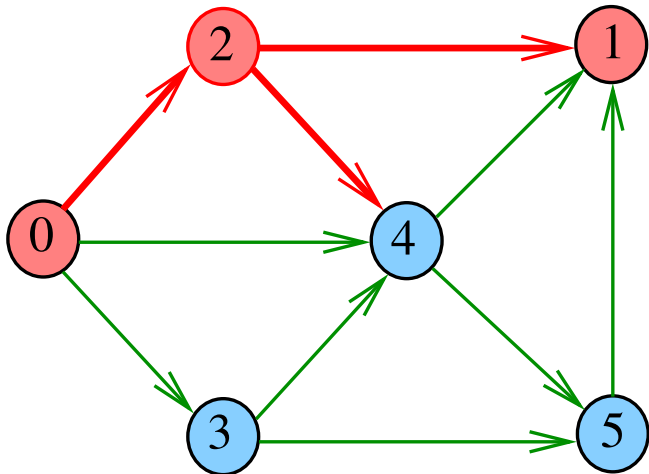
pathR(**G**,1)



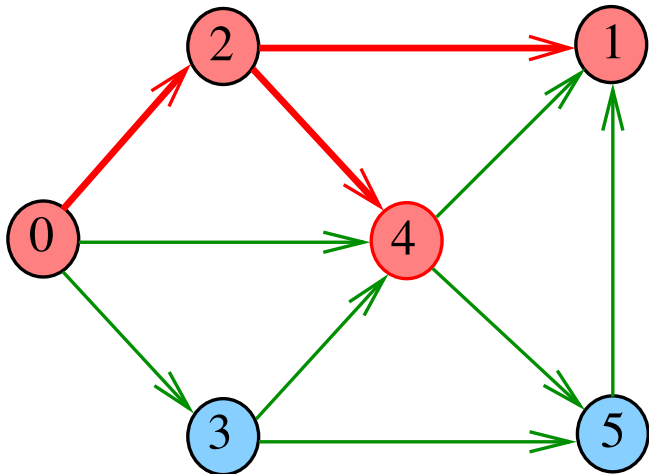
pathR(**G**,2)



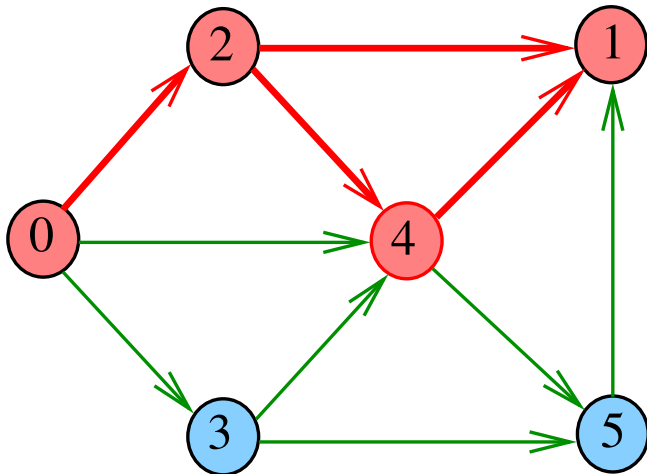
pathR( $G, 2$ )



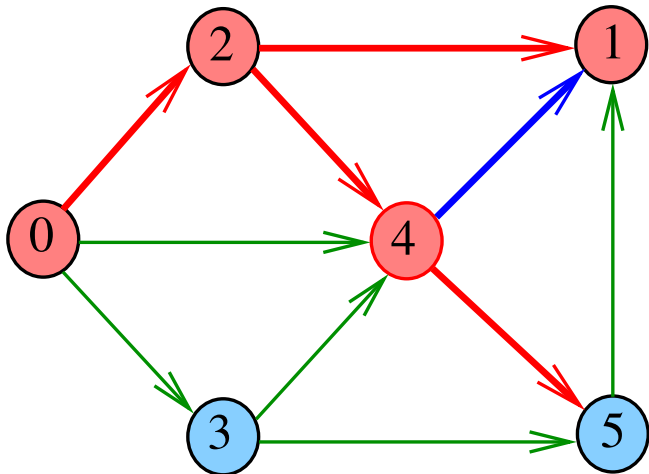
pathR(~~G~~,4)



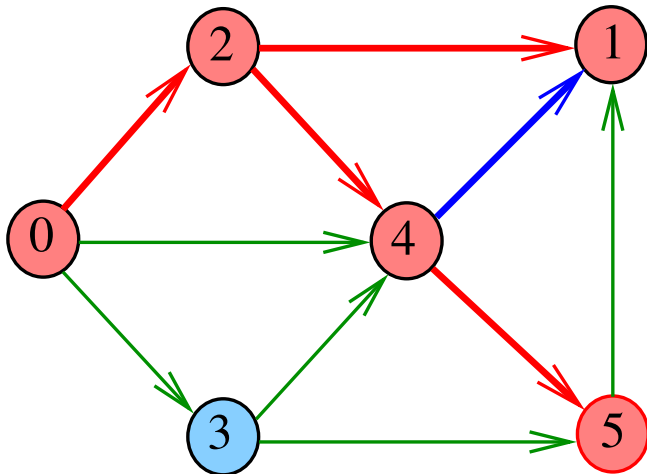
pathR(~~G~~,4)



pathR(**G**,4)

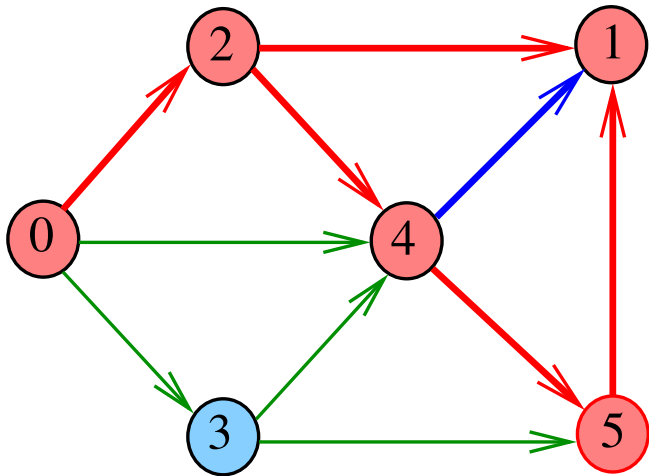


pathR(**G**,5)

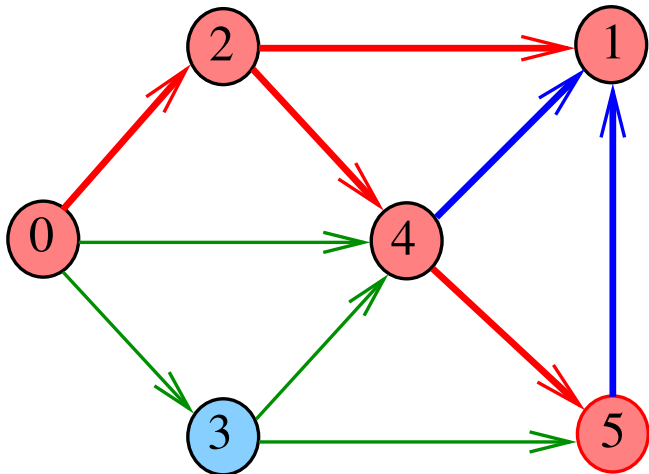




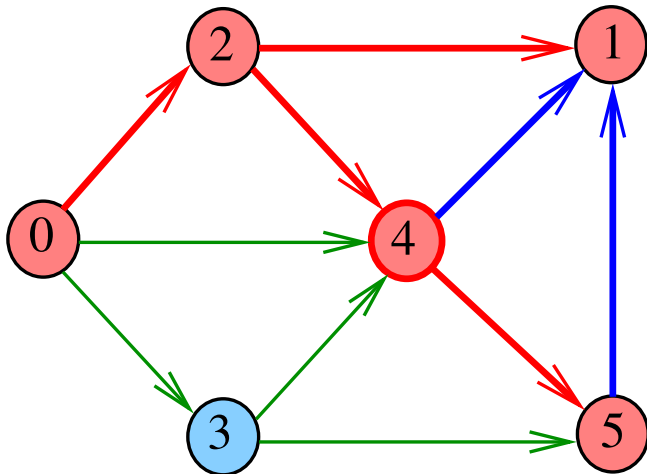
pathR(~~G~~,5)



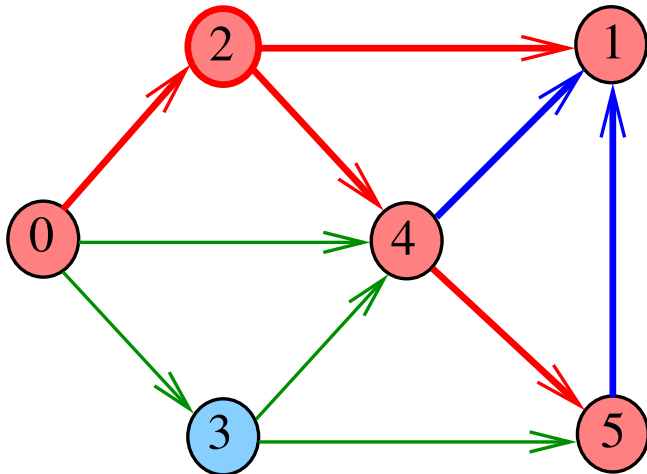
pathR( $G, 5$ )



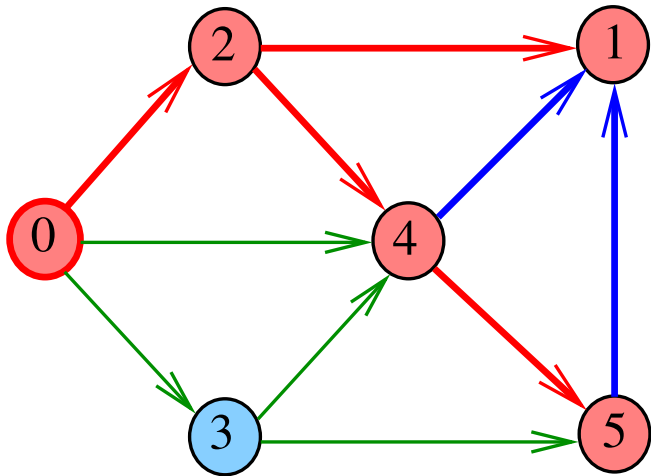
pathR(**G**,4)



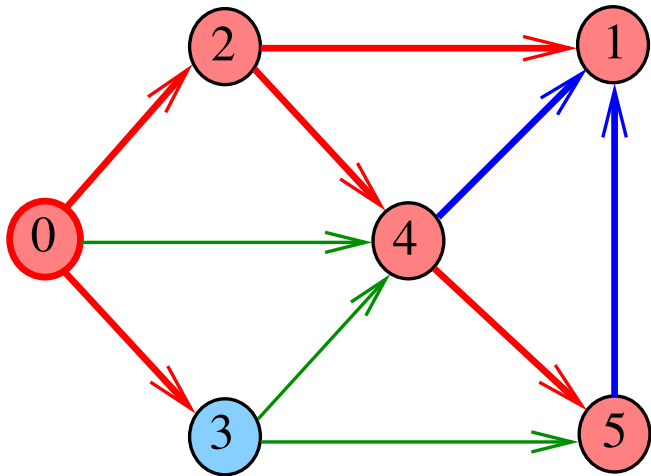
pathR(**G**,2)



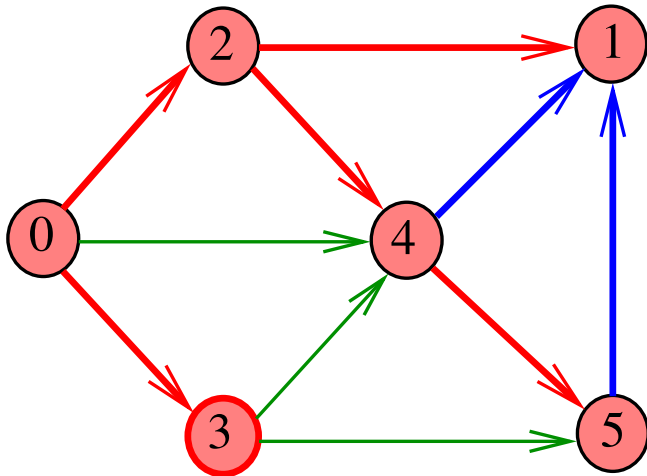
pathR( $G, 0$ )



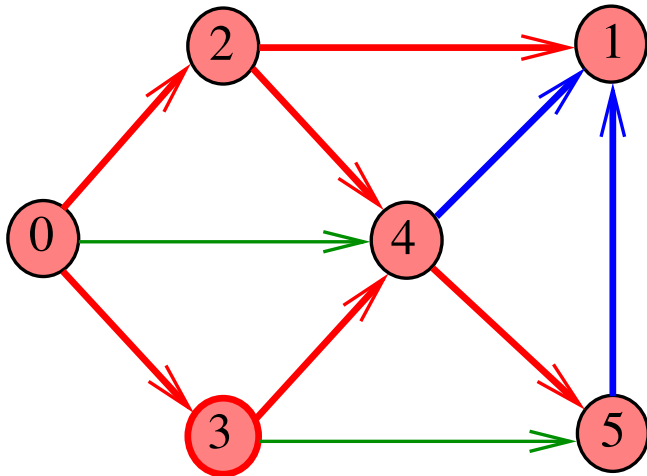
pathR(**G**,0)



pathR(**G**,3)

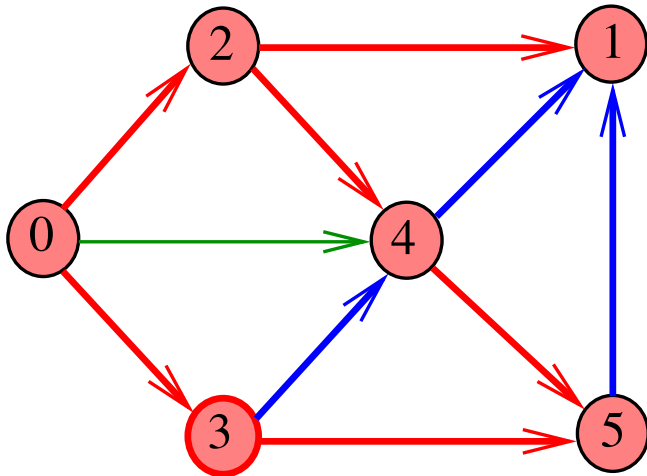


pathR(**G**,3)

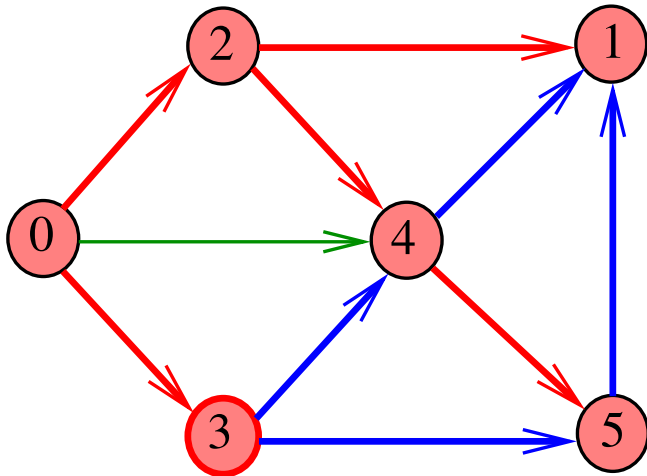




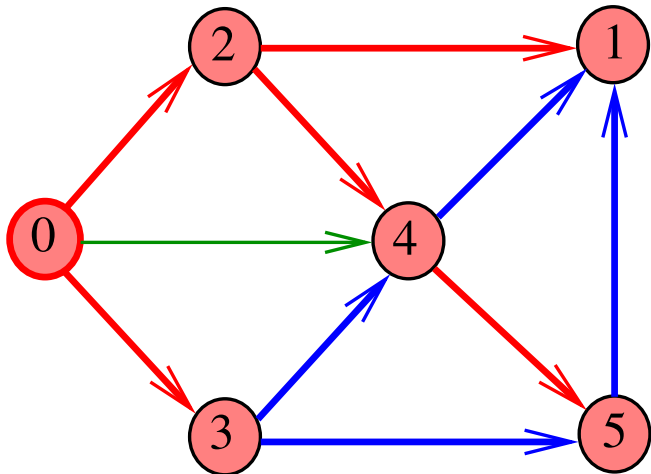
pathR(**G**,3)



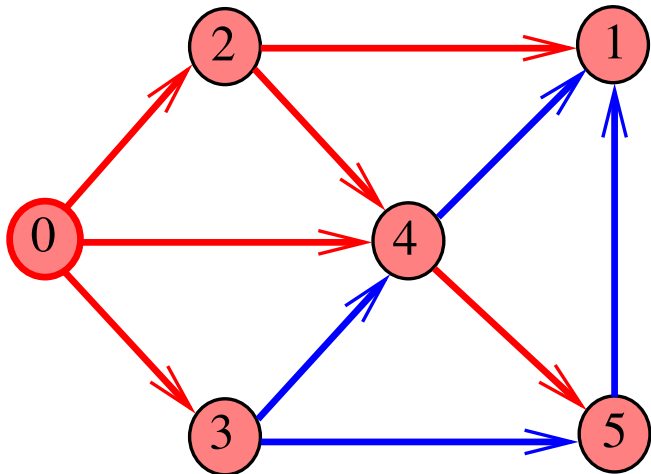
pathR(**G**,3)



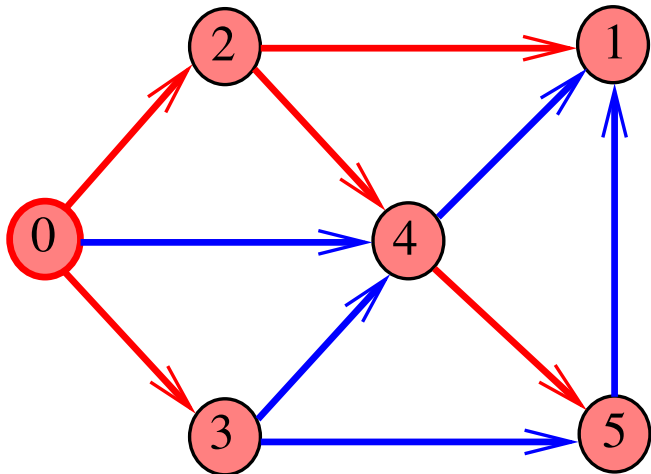
pathR(**G**,0)



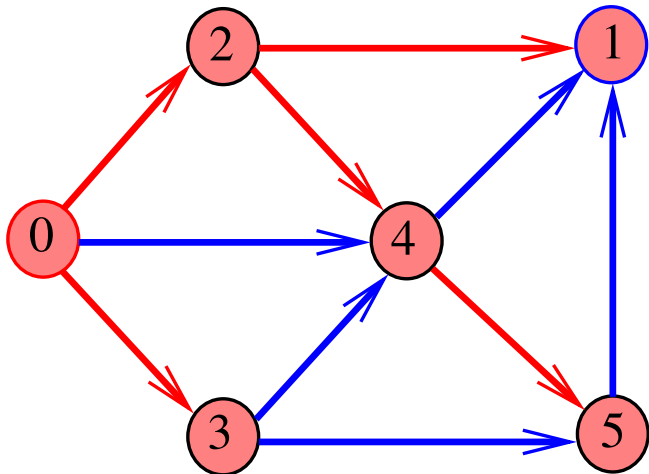
pathR(**G**,0)



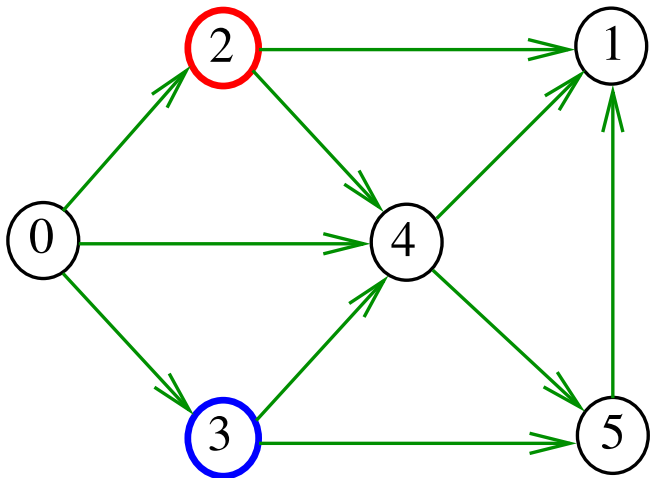
pathR(**G**,0)



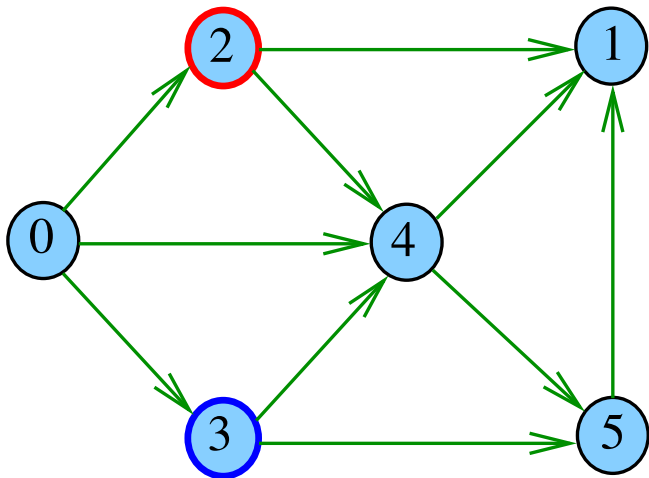
DIGRAPHpath( $G, 0, 1$ )



DIGRAPHpath( $G, 2, 3$ )

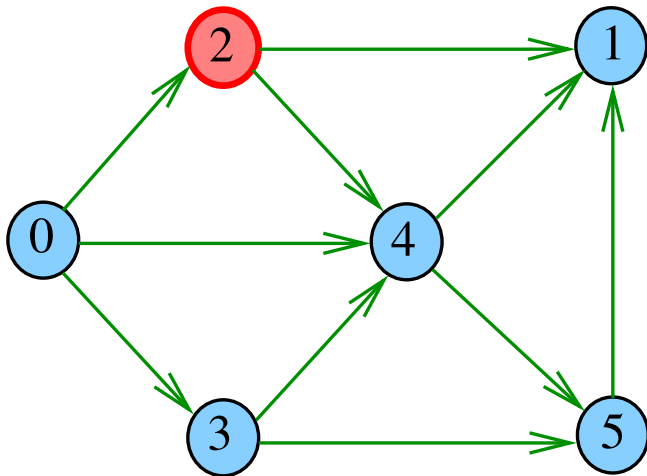


DIGRAPHpath( $G, 2, 3$ )

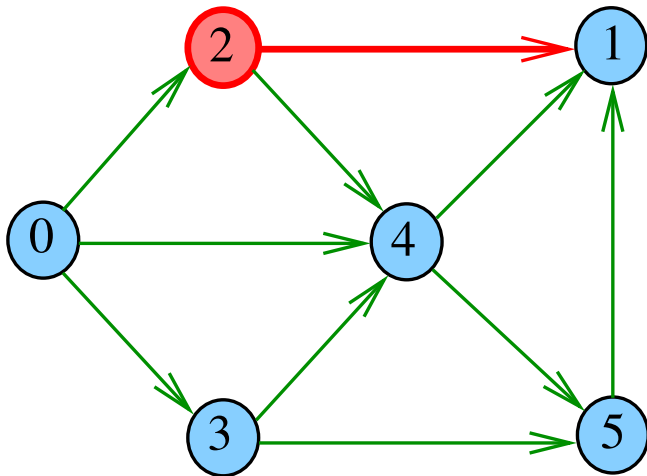




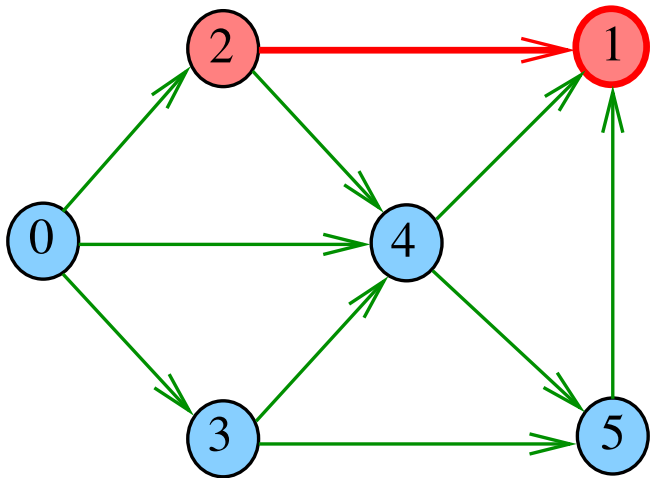
pathR(**G**,2)



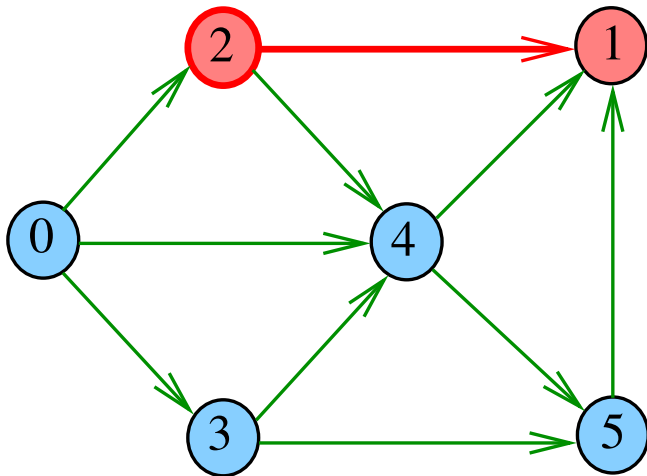
pathR(**G**,2)



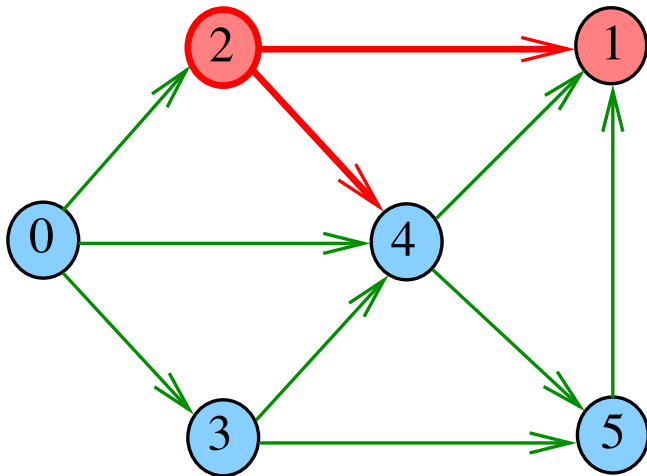
pathR(~~G~~,1)



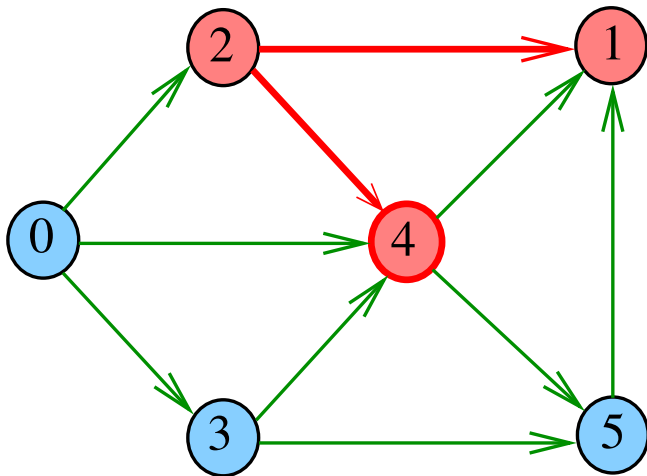
pathR(**G**,2)



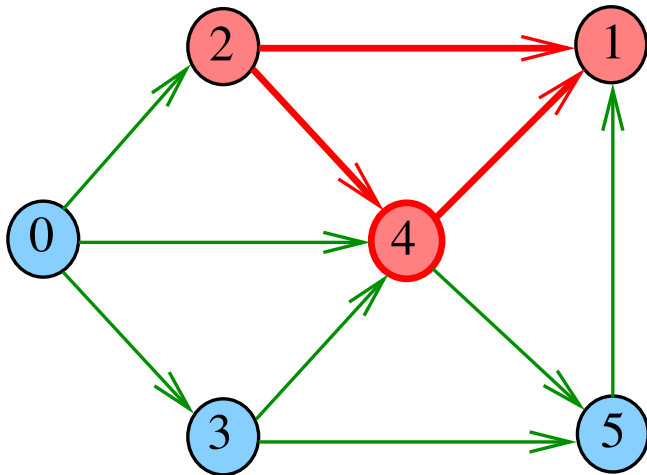
pathR( $\mathbb{G}$ , 2)



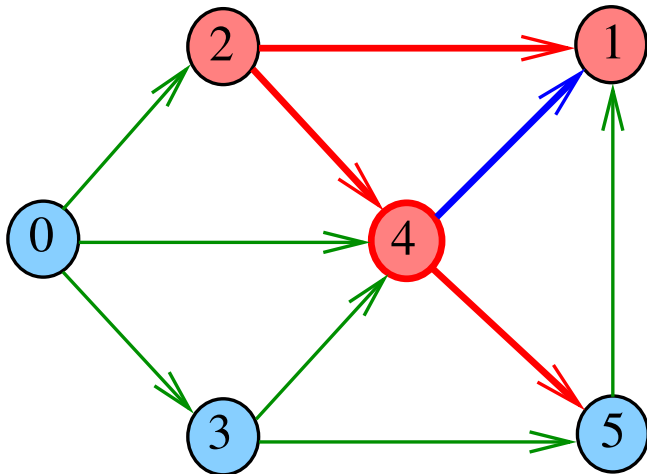
pathR(~~G~~,4)



pathR(**G**,4)

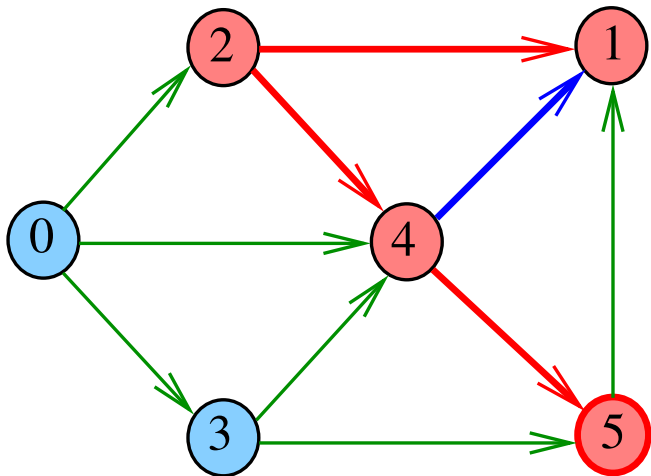


pathR( $G, 4$ )

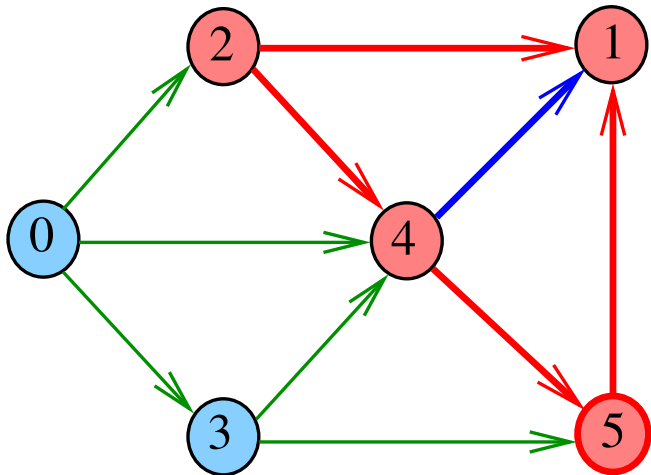




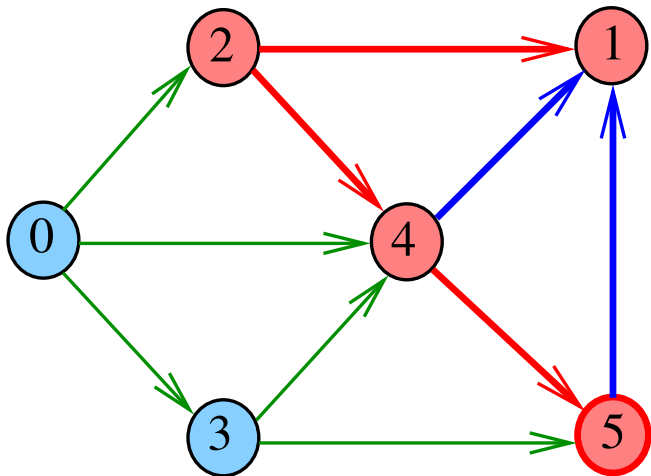
pathR( $G, 5$ )



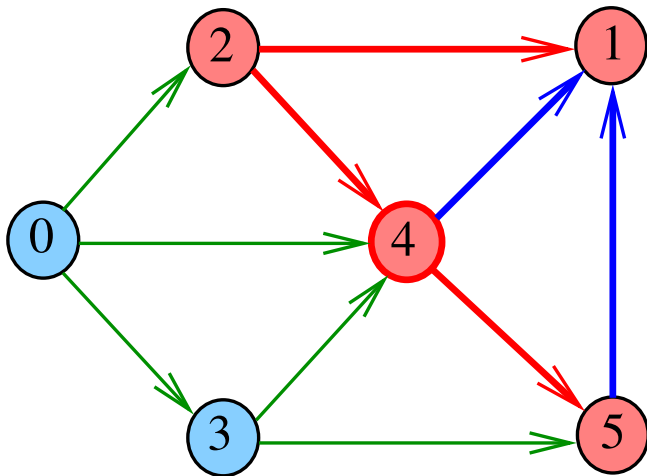
pathR( $G, 5$ )



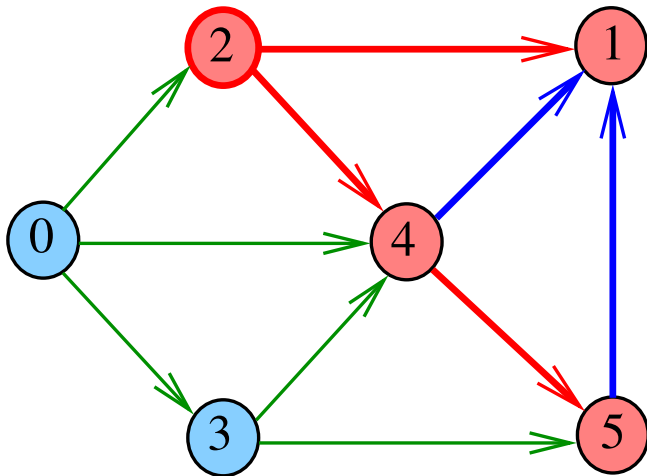
pathR(**G**,5)



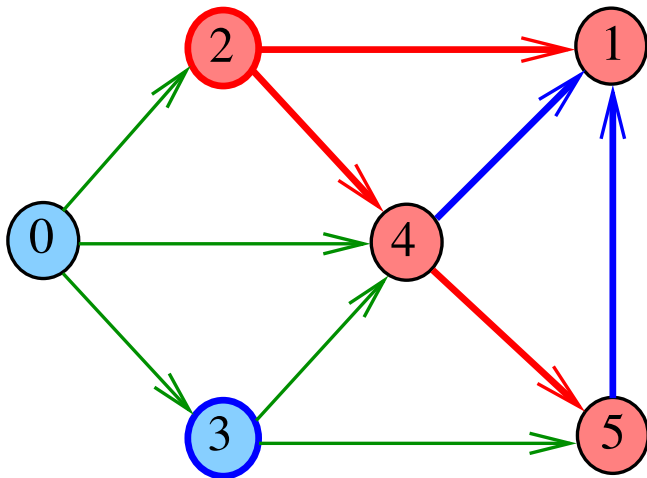
pathR( $\mathbb{G}$ , 4)



pathR( $\mathbf{G}$ , 2)



DIGRAPHpath( $G, 2, 3$ )



# DIGRAPHpath

```
static int lbl[maxV];  
int DIGRAPHpath (Digraph G, Vertex s, Vertex t)  
{  
    Vertex v;  
1   for (v = 0; v < G->V; v++)  
2       lbl[v] = -1;  
3   pathR(G, s);  
4   if (lbl[t] == -1) return 0;  
5   else return 1;  
}
```

## pathR

Visita todos os vértices que podem ser atingidos a partir de  $v$

```
void pathR (Digraph G, Vertex v)
```

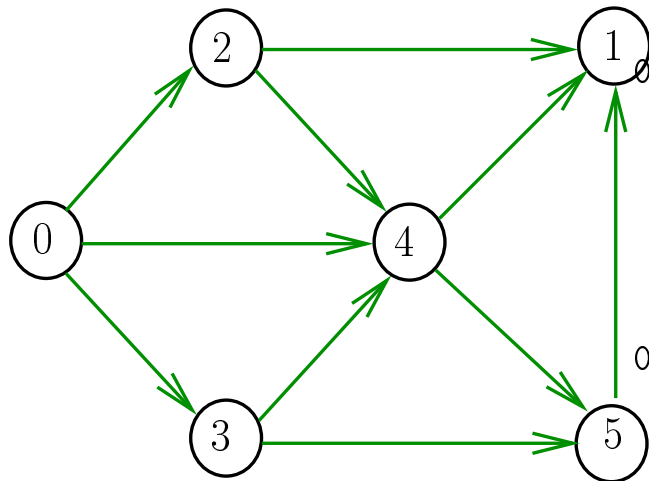


## pathR

Visita todos os vértices que podem ser atingidos a partir de  $v$

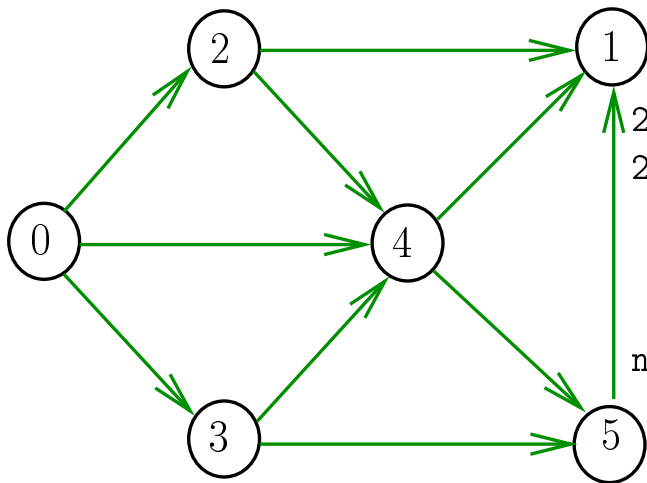
```
void pathR (Digraph G, Vertex v)
{
    Vertex w;
1   lbl[v] = 0;
2   for (w = 0; w < G->V; w++)
3       if (G->adj[v][w] == 1)
4           if (lbl[w] == -1)
5               pathR(G, w);
}
```

# DIGRAPHpath(**G**,0,1)



0-2 pathR(G,2)  
2-1 pathR(G,1)  
2-4 pathR(G,4)  
4-1  
4-5 pathR(G,5)  
5-1  
0-3 pathR(G,3)  
3-4  
3-5  
0-4  
existe caminho

# DIGRAPHpath(**G**,2,3)



2-1 pathR(G,1)

2-4 pathR(G,4)

4-1

4-5 pathR(G,5)

5-1

nao existe caminh

# Consumo de tempo

Qual é o consumo de tempo da função  
`DIGRAPHpath`?

## Consumo de tempo

Qual é o consumo de tempo da função  
`DIGRAPHpath`?

linha	número de execuções da linha	
1	$= V + 1$	$= \Theta(V)$
2	$= V$	$= \Theta(V)$
3	$= 1$	$= ????$
4	$= 1$	$= \Theta(1)$
5	$= 1$	$= \Theta(1)$

$$\begin{aligned}\text{total} &= 2 \Theta(1) + 2 \Theta(V) + ??? \\ &= \Theta(V) + ???\end{aligned}$$

# Conclusão

O consumo de tempo da função `DIGRAPHpath` é  $\Theta(V)$  mais o consumo de tempo da função `PathR`.

# Consumo de tempo

Qual é o consumo de tempo da função `PathR`?

## Consumo de tempo

Qual é o consumo de tempo da função `PathR`?

linha	número de execuções da linha	
1	$\leq V$	$= O(V)$
2	$\leq V \times (V + 1)$	$= O(V^2)$
3	$\leq V \times V$	$= O(V^2)$
4	$\leq V \times V$	$= O(V^2)$
5	$\leq V - 1$	$= O(V)$
<hr/>		
total	$= 2 O(V) + 3 O(V^2)$ $= O(V^2)$	



# Conclusão

O consumo de tempo da função `PathR` para matriz de adjacência é  $O(V^2)$ .

O consumo de tempo da função `DIGRAPHpath` para matriz de adjacência é  $O(V^2)$ .