### Busca em Grafos

Prof. Fábio Dias

26 de novembro de 2024



#### Busca em Grafos

#### Como percorrer os vértices de um grafo?

- Mais complicado que lista, vetor, árvore binária
- Podem ser direcionados ou não direcionados
- Queremos descobrir informações sobre sua estrutura
- Podemos pensar em cada componente separadamente
- Gera uma árvore de busca

#### Dois algoritmos

- Busca em largura (diremos apenas BFS)
- Busca em profundidade (diremos apenas DFS)





- Seja um grafo G = (V, E) e um vértice fonte/origem s de onde a busca irá iniciar.
- A busca em largura irá percorrer as arestas de *G* descobrindo todos os vértices que podem ser alcançados a partir de *s*.

#### Vértices alcançáveis v:

- Alcançamos v a partir de s se há caminho de s a v
- Pode haver diversos caminhos entre s a v
- Queremos algum com o menor comprimento

A distância de s a v é o comprimento de um caminho mais curto de s a v:

- Denotamos este valor por dist(s, v)
- Se v não for alcançável, definimos  $dist(s, v) = \infty$

#### Ideia principal:

- Começa por algum vértice origem s e o descobre;
- Descobre (alcança) todos os vértices de distância 1, ou seja, os vizinhos do vértice origem;
- Depois, descobre todos os vértices de distância 2, ou seja, os vizinhos dos vizinhos do vértice origem que ainda não foram descobertos;
- Depois, descobre todos os vértices de distância 3, ...;
  :

BFS corresponde a encontrar (calcular) o *menor caminho* (em relação a quantidade de arestas) de *s* para todos os demais vértices alcançáveis.

#### Ideia do algoritmo:

- Percorremos os vértices usando uma fila Q
- Começamos com o vértice de origem s
- Para cada vizinho v do vértice atual u
  - Adicionamos uma aresta (u, v) à árvore de busca
  - Inserimos v na fila de processamento
- Repetimos com o primeiro vértice da fila

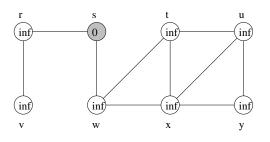
#### Cores dos vértices

#### Vamos pintar o grafo durante a busca:

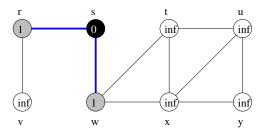
- cor[v] = branco se não descobrimos v ainda
- cor[v] = cinza se já descobrimos, mas não finalizamos v
- cor[v] = preto se já descobrimos e já finalizamos v

#### Observações:

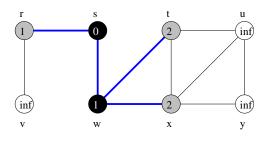
- Não é necessário em uma implementação
- Mas facilita o entendimento do algoritmo



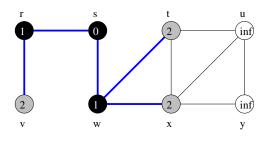




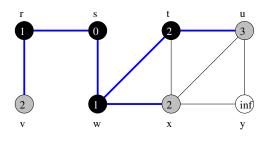




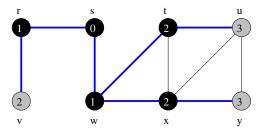




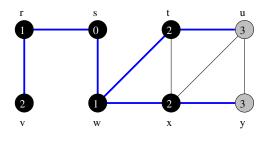




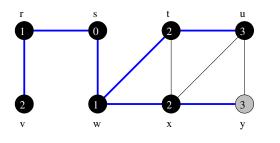




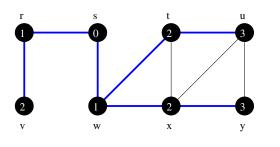












Q O

### Algoritmo Busca em Largura

```
BFS(G,s)

1 para cada u \in V[G] \setminus \{s\} faça

2 cor[u] \leftarrow branco

3 d[u] \leftarrow \infty

4 \pi[u] \leftarrow NIL

5 cor[s] \leftarrow cinza

6 d[s] \leftarrow 0

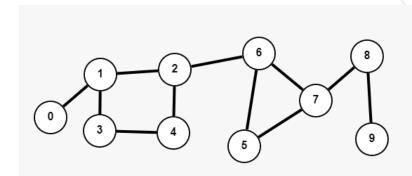
7 \pi[s] \leftarrow NIL
```

- $\pi[u]$  representa o pai de u na árvore de busca
- d[u] é a distância do vértice origem s a u.
- Representamos G com listas de adjacências
- A árvore de busca em largura é representada por  $\pi$ .

### Algoritmo Busca em Largura

```
Q \leftarrow \emptyset
       Enqueue(Q,s)
10
       enquanto Q \neq \emptyset faça
11
           u \leftarrow \mathsf{Dequeue}(Q)
12
           para cada v \in Adj[u] faça
13
               se\ cor[v] = branco\ então
14
                   cor[v] \leftarrow cinza
15
                   d[v] \leftarrow d[u] + 1
16
                   \pi[v] \leftarrow u
                   ENQUEUE(Q, v)
17
18
           cor[u] \leftarrow preto
```

# Algoritmo Busca em Largura



### Busca em Largura - Analise de Complexidade

- O tempo de inicialização é O(V)
- Um vértice não volta a ser branco
  - Enfileiramos cada vértice no máximo uma vez
  - Desenfileiramos cada vértice no máximo uma vez
  - ullet Cada operação na fila leva tempo O(1)
  - ullet O tempo gasto com a fila é O(V)
- Processamos cada vértice uma vez
  - Cada lista de adjacências é percorrida uma vez
  - No pior caso, percorremos todas as listas
  - ullet O tempo gasto percorrendo adjacências é O(E)

A complexidade da busca em largura é O(V + E)

- A busca tem esse nome porque expande a fronteira entre vértices descobertos e não descobertos uniformemente.
- Explora arestas partindo do vértice descoberto mais antigo.
- O algoritmo descobre todos os vértices à distância k de s, antes de descobrir quaisquer vértices à distância k + 1.



#### Busca em Profundidade

Se nós usássemos uma pilha ao invés da fila Q, nós teríamos uma outra busca ordenada, chamada de busca em profundidade:

- Nós vamos "mais fundo quanto o possível";
- Volte até encontrar um vértice adjacente inexplorado;
- Vá mais fundo quanto possível;

#### Busca em Profundidade

- Como o próprio nome indica, busca mais fundo no grafo, sempre que possível.
- A busca em profundidade explora arestas partindo do vértice mais recentemente descoberto.
- Oposto do BFS que explora o vértice mais antigo descoberto.
- Cria uma floresta ao invés de uma única árvore.
- Uma floresta é um grafo onde cada componente é uma árvore.

#### Busca em Profundidade

#### Ideia do algoritmo:

- começamos com o vértice de origem s
- Removemos um vértice, digamos u da pilha
- Para cada vizinho não visitado v do vértice u
  - lacktriangle Adicionamos uma aresta (u, v) à árvore de busca
  - 2 Visitamos recursivamente a partir de v

#### Cores dos vértices

De novo, vamos pintar o grafo durante a busca

- cor[v] = branco se não descobrimos v ainda
- cor[v] = cinza se já descobrimos, mas não finalizamos v
- cor[v] = preto se já descobrimos e já finalizamos v

#### Observações

- Os vértices cinza têm suas chamadas recursivas ativas
- A pilha de chamadas induz um caminho na floresta

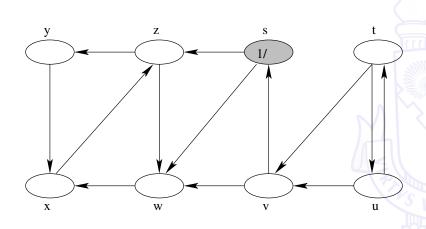
## Tempo de descoberta e finalização

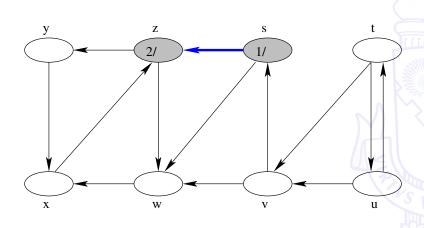
#### Vamos associar rótulos aos vértices:

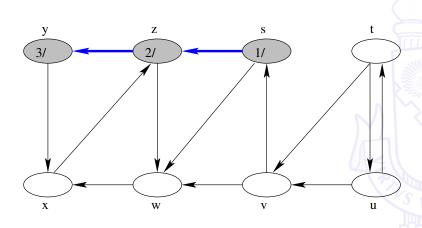
- d[v] é instante de descoberta de v
- f[v] é instante de finalização de v

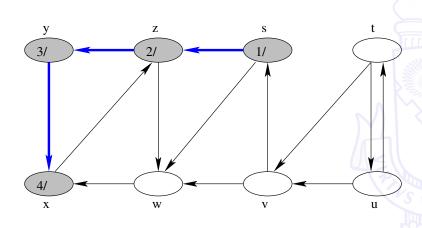
#### Observações:

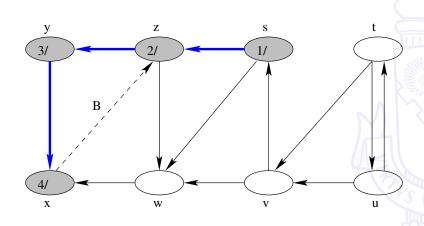
- ullet Os rótulos são inteiros distintos entre 1 e 2|V|
- Refletem os instantes em que v muda de cor

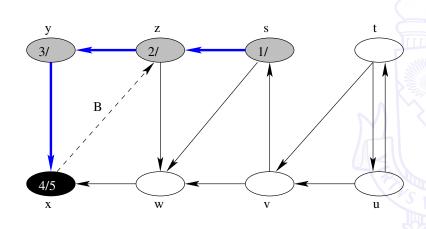


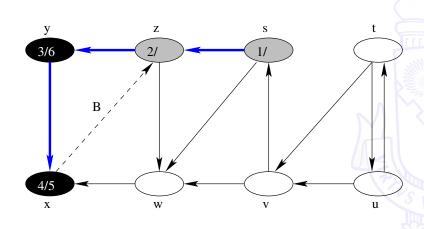


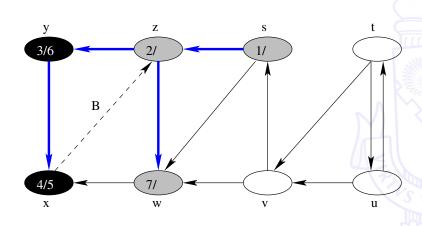


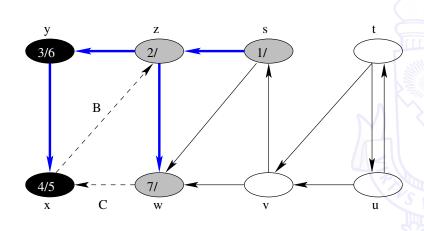


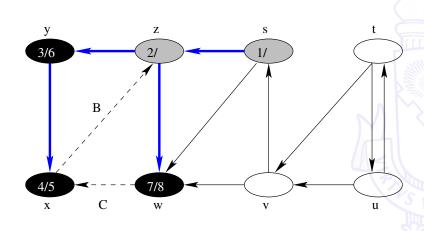


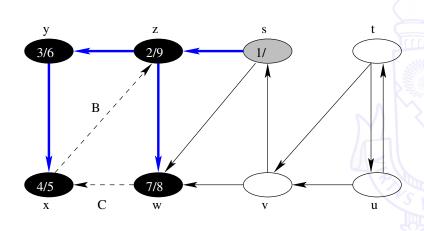


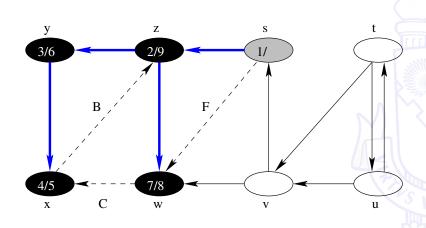


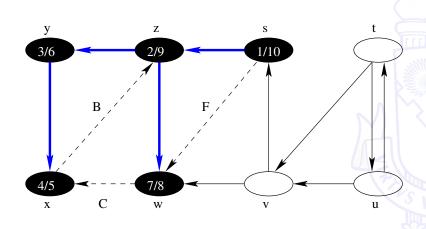


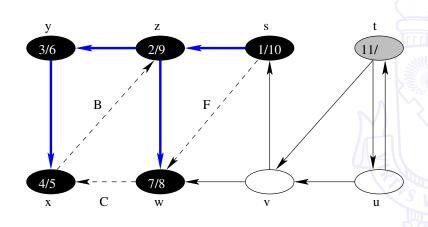


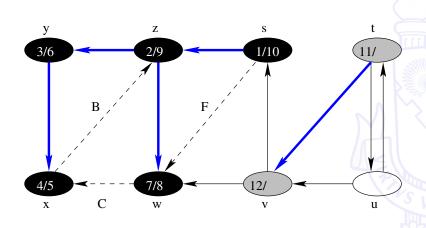


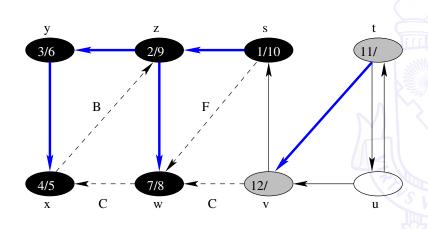


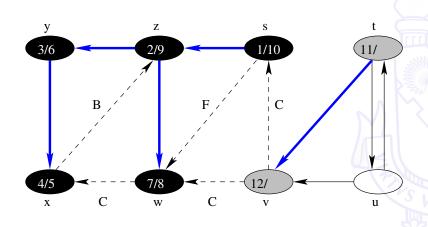


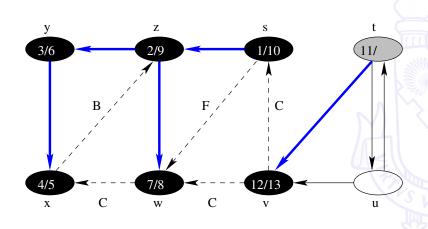


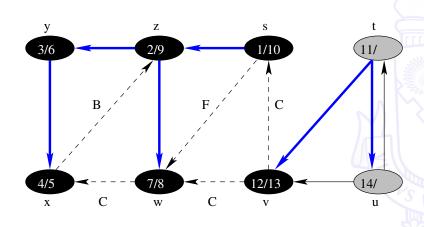


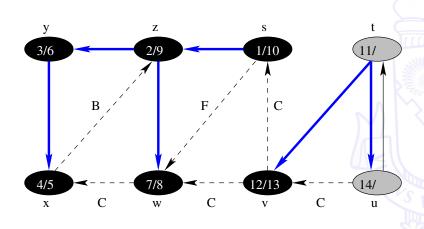


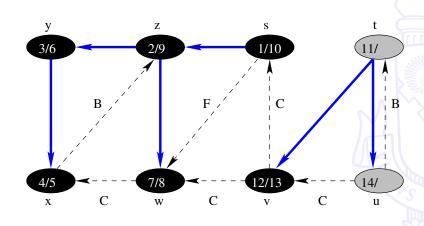


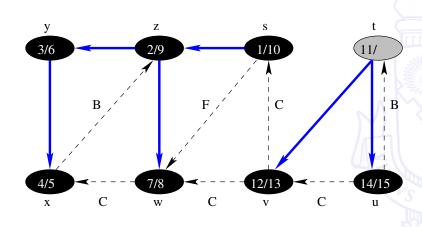


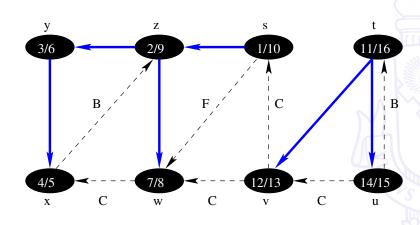












#### Rótulos versus cores

#### Observe que para todo vértice v:

- v é branco antes do instante d[v]
- v é cinza entre os instantes d[v] e f[v]
- v é preto após o instante f[v]

## Algoritmo Busca em Profundidade

```
DFS(G)

1 para cada u \in V[G] faça

2 cor[u] \leftarrow branco

3 \pi[u] \leftarrow NIL

4 tempo \leftarrow 0

5 para cada u \in V[G] faça

6 se cor[u] = branco então

7 DFS-VISIT(u)
```

- Representamos G com listas de adjacências
- ullet A floresta de busca em profundidade é representada por  $\pi$
- ullet Calcula os instantes d[v] e f[v]

#### Algoritmo Busca em Profundidade

```
DFS-visit(u)
       cor[u] \leftarrow cinza
       tempo \leftarrow tempo + 1
 3
      d[u] \leftarrow tempo
       para cada v \in Adj[u] faça
 5
           se cor[v] = branco então
 6
               \pi[v] \leftarrow u
               DFS-visit(v)
 8
       cor[u] \leftarrow preto
       tempo \leftarrow tempo + 1
10
       f[u] \leftarrow tempo
```

#### Busca em Profundidade - Análise de complexidade

Analisamos o tempo do algoritmo principal DFS()

- ullet A inicialização consome tempo O(V)
- Realizamos |V| chamadas a DFS-visit()

E o tempo da sub-rotina DFS-visit()

- Processamos cada vértice exatamente uma vez
- Cada chamada percorre sua lista de adjacências
- ullet O tempo gasto percorrendo adjacências é O(E)

A complexidade da busca em profundidade é O(V + E)

#### Busca em Profundidade

- Usamos esse algoritmo para encontrar ciclos no tempo O(|V| + |E|);
- Também pode ser usado em grafos não conexo, repetindo a chamada da DFS para todo vértice branco.

#### Aplicações das Buscas

- A Busca em Largura é usada para encontrar as componentes conexas em um grafo não direcionado no tempo O(|V| + |E|), além de calcular o caminho mínimo em número de arestas;
- A Busca em Profundidade é usada para encontrar ciclos ou determinar se um grafo contém ciclos no tempo O(|V| + |E|).