



Grafos e Algoritmos Computacionais

Busca em Grafos Busca em Profundidade: Introdução

Prof. André Britto

Busca em Grafos

Busca em Árvore

- Problema simples
- Semelhante a algoritmos já vistos em Estrutura de Dados.

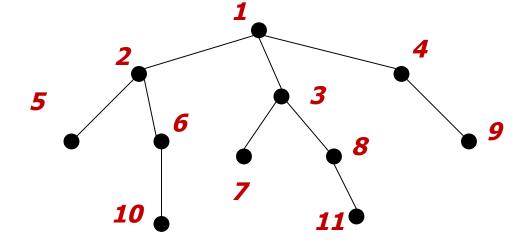
```
algoritmo BuscaArvore
início
   Se árvore vazia então não faça nada
      Senão
         início
            caminhe pela subárvore mais a esquerda da raiz;
            após pela 2ª mais a esquerda;
            após pela 3ª mais a esquerda;
            e assim por diante;
         fim
```



fim

• Que caminhamento é esse?

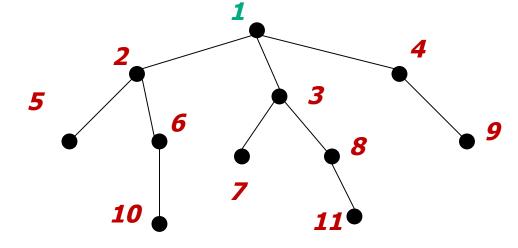
Ex.:



Caminhamento:

• Que caminhamento é esse?

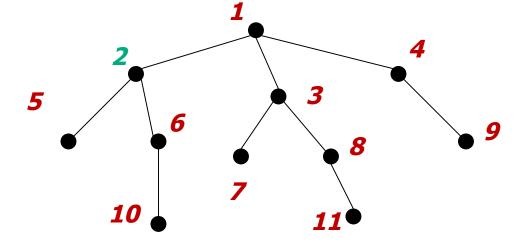
Ex.:



Caminhamento : 1

• Que caminhamento é esse?

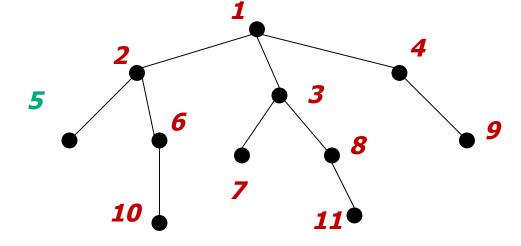
Ex.:



Caminhamento : 1 2

• Que caminhamento é esse?

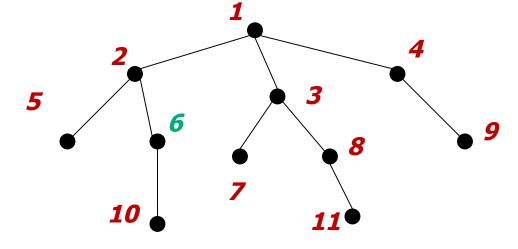
Ex.:



Caminhamento : 1 2 5

• Que caminhamento é esse?

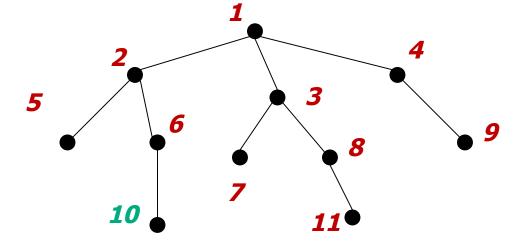
Ex.:



Caminhamento : 1 2 5 6

• Que caminhamento é esse?

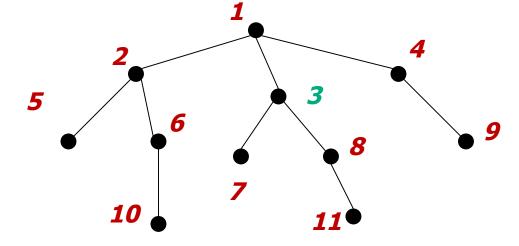
Ex.:



Caminhamento : 1 2 5 6 10

• Que caminhamento é esse?

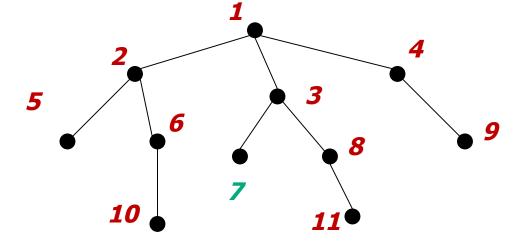
Ex.:



Caminhamento : 1 2 5 6 10 3

• Que caminhamento é esse?

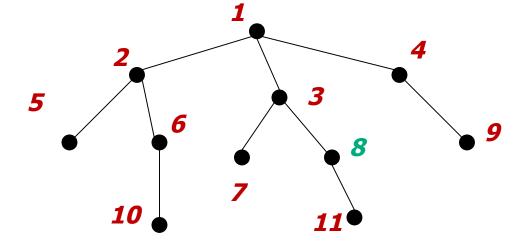
Ex.:



Caminhamento : 1 2 5 6 10 3 7

• Que caminhamento é esse?

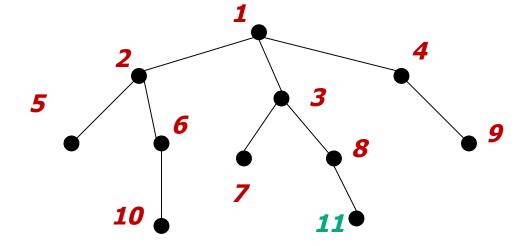
Ex.:



Caminhamento: 1 2 5 6 10 3 7 8

• Que caminhamento é esse?

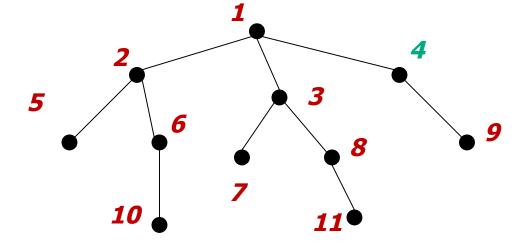
Ex.:



Caminhamento: 1 2 5 6 10 3 7 8 11

• Que caminhamento é esse?

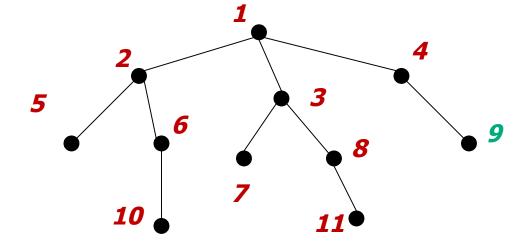
Ex.:



Caminhamento: 1 2 5 6 10 3 7 8 11 4

• Que caminhamento é esse?

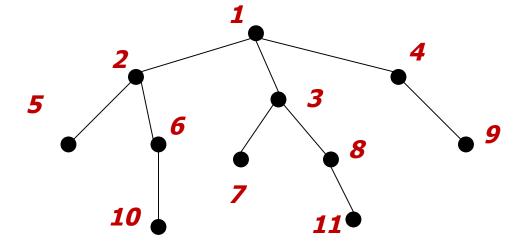
Ex.:



Caminhamento: 1 2 5 6 10 3 7 8 11 4 9

• Que caminhamento é esse?

Ex.:

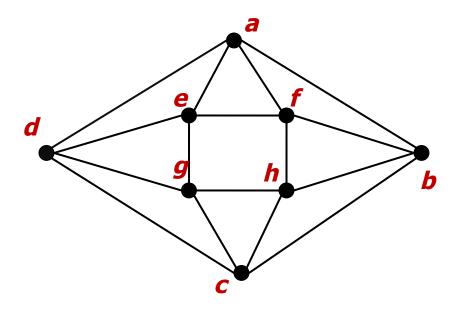


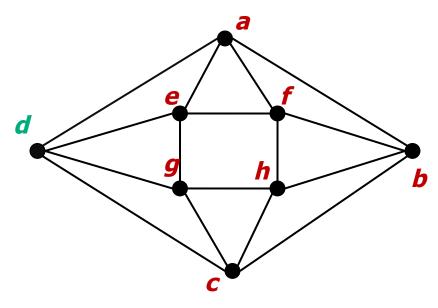
- Caminhamento: 1 2 5 6 10 3 7 8 11 4 9
- Busca em nível ou largura

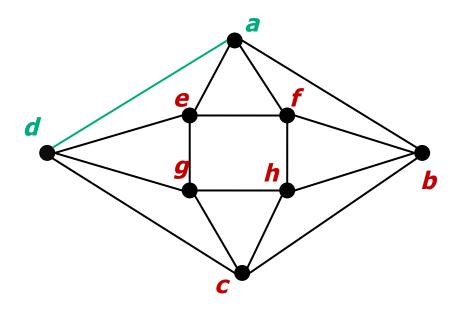
Ex.: 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11

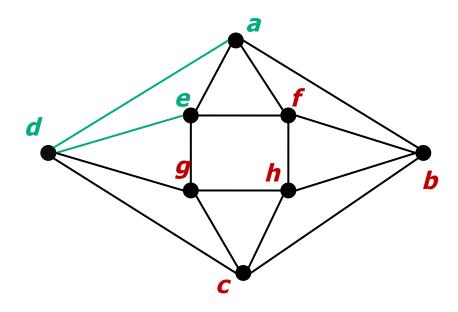
Busca em Grafos

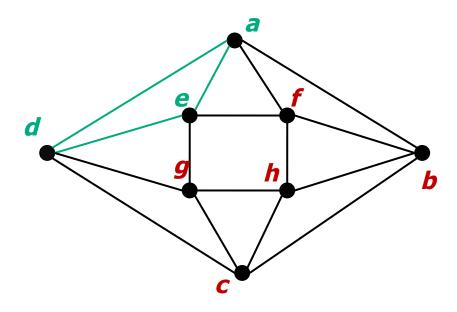
- Arvore → classe especial de grafo
- E para um grafo qualquer ?
 - Problemas: Falta de um referencial qual necessita de informação adicional para o processo de exploração.
 - Marcas: Designa se o vértice foi ou não já considerado no processo de busca.

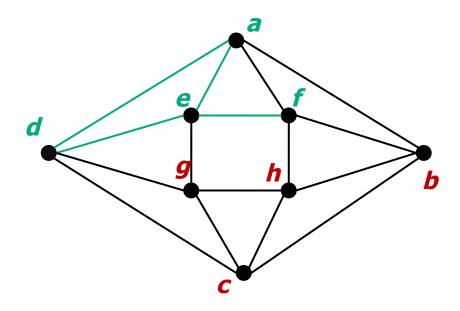


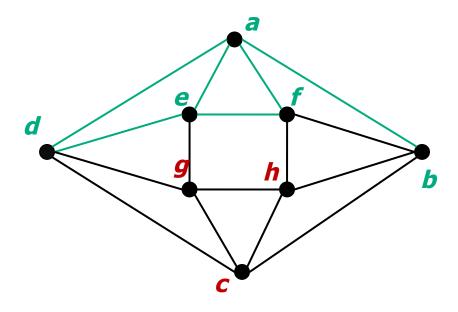












Busca Geral

fim

```
algoritmo BuscaGeral(G);
início
   escolher e marcar um vértice inicial;
enquanto existir algum vértice v marcado e incidente a
        uma aresta (v,w) não explorada faça
        início
        escolher o vértice v e explorar (v,w);
        se w é não marcado então marcar w;
   fim
```

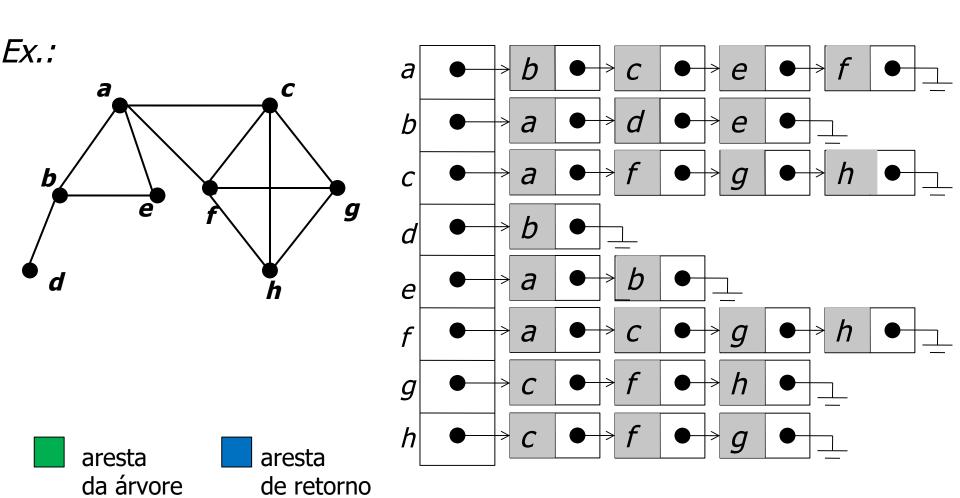


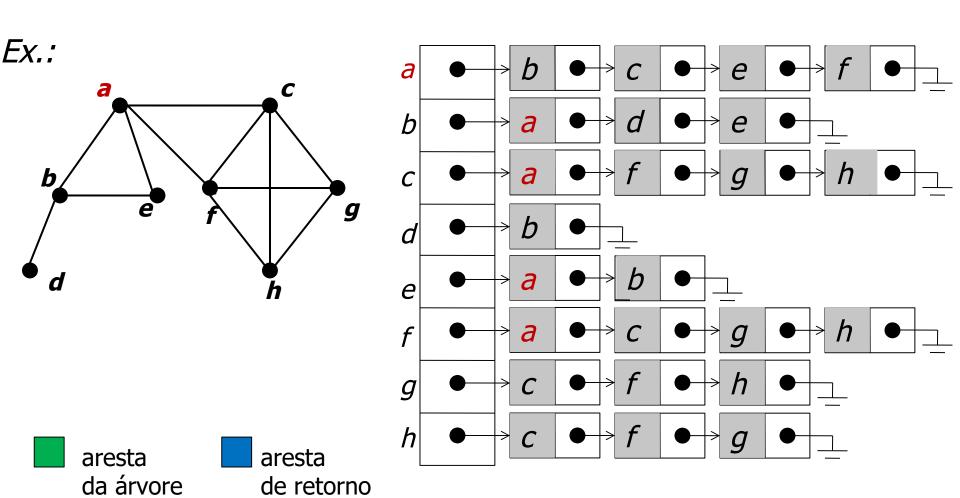
Busca Geral

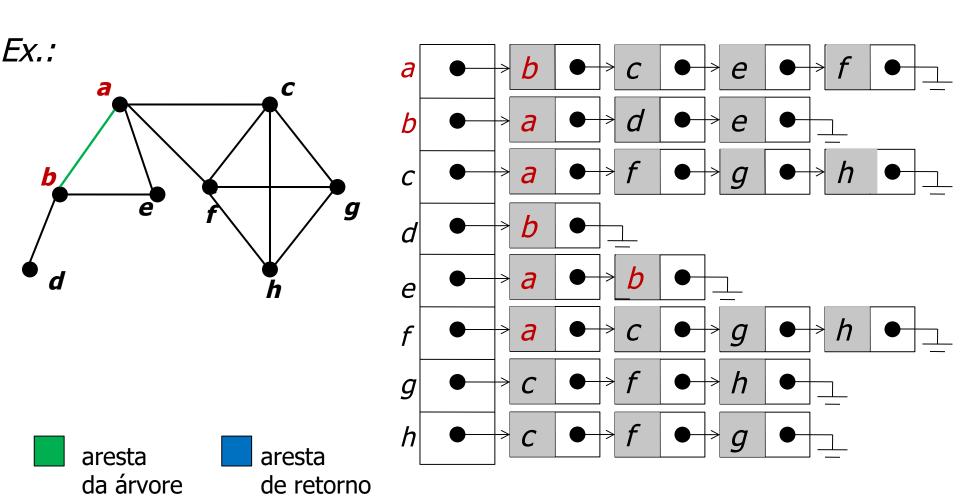
fim

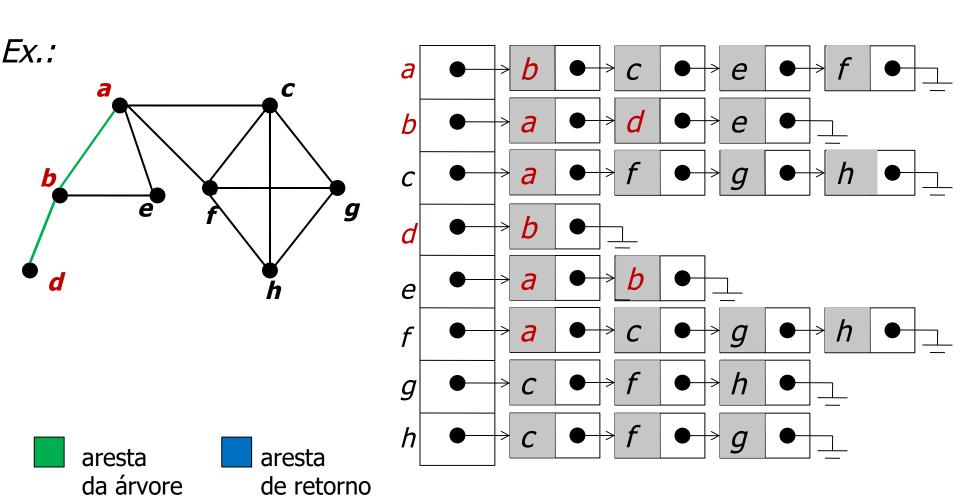
Esta busca fornece um só resultado?

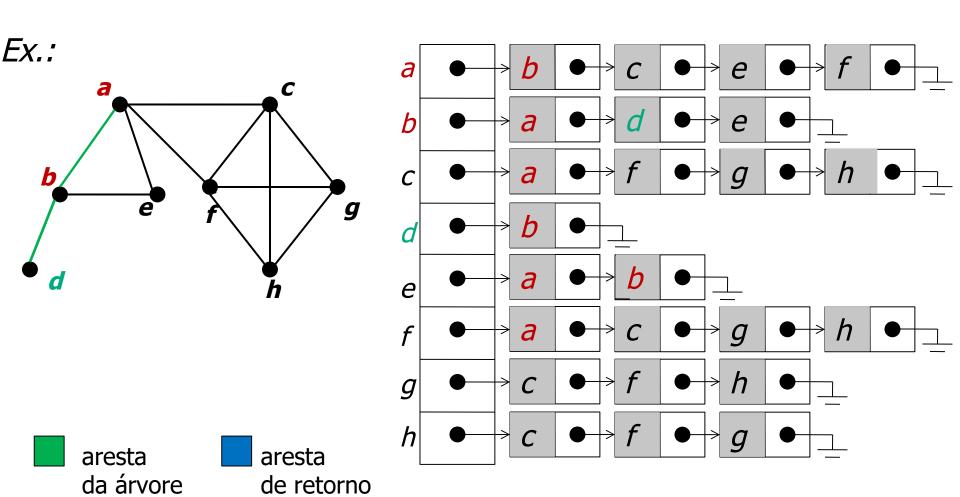
<u>Critério</u>: "dentre os vértices marcados incidentes a alguma aresta não explorada, escolher aquele mais **recentemente** alcançado na busca.".







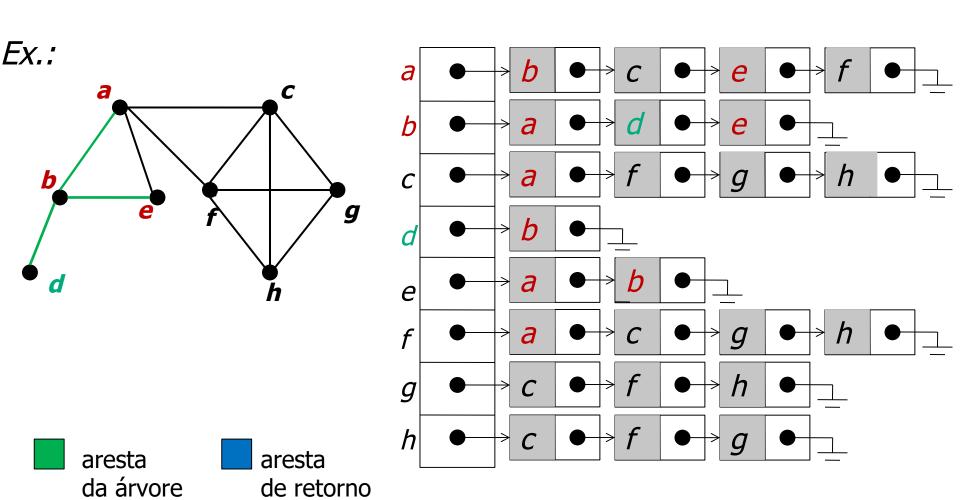




A cada aresta explorada um novo vértice ainda não visitado é marcado.

A busca constrói um árvore que chamamos uma árvore de profundidade.

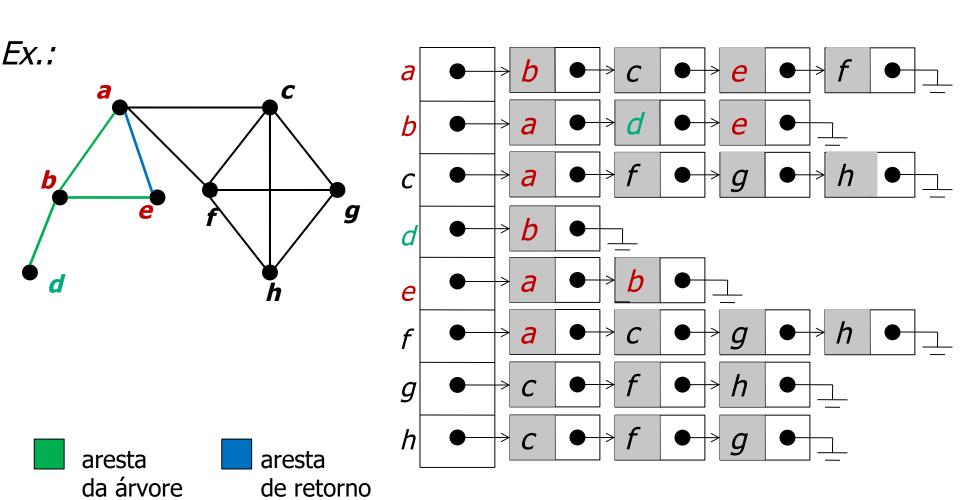
As arestas dessa árvore são chamadas de arestas da árvore.

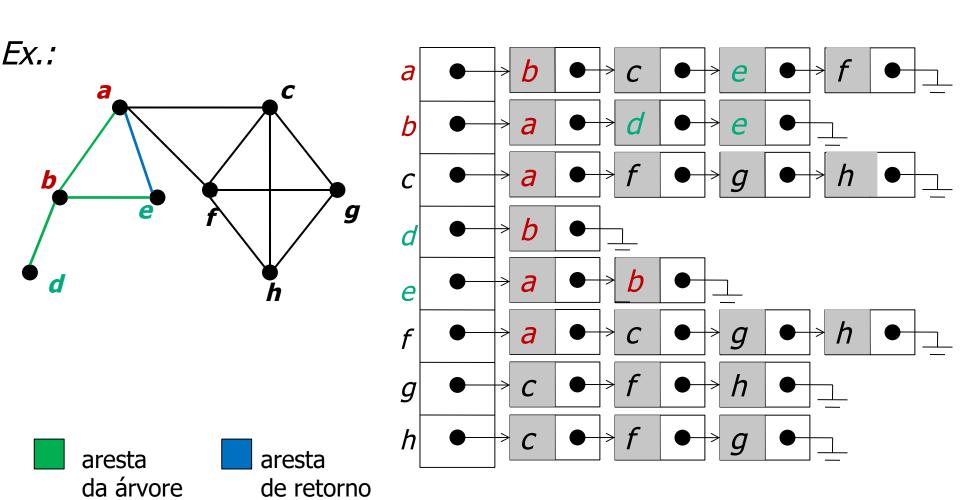


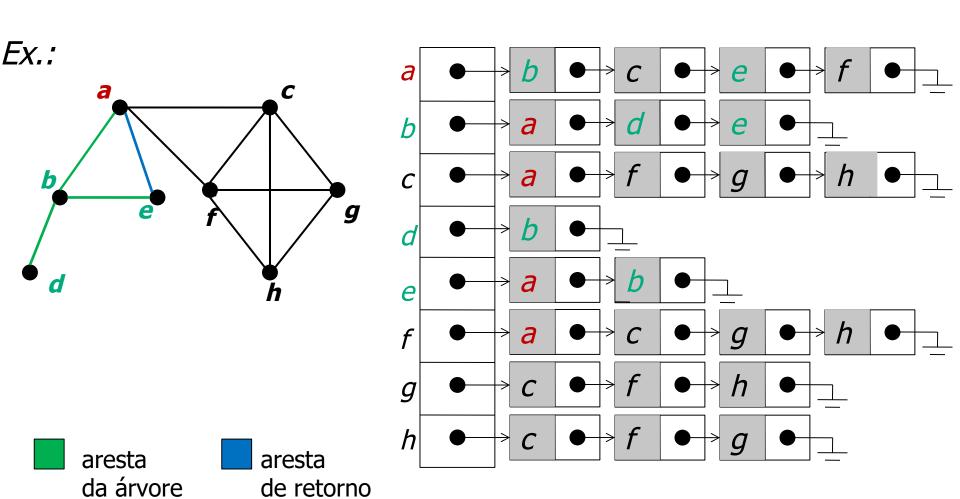
O que acontece quando encontramos um vértice já visitado?

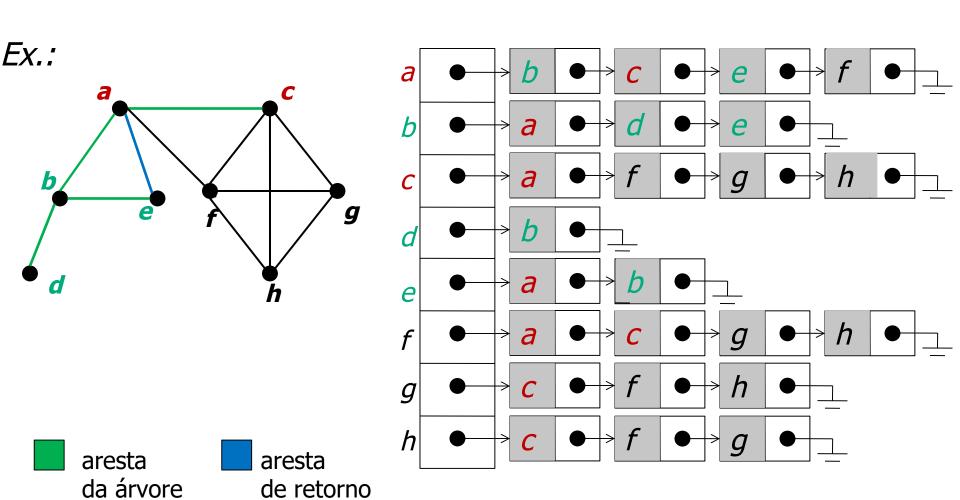
O vértice já é marcado, logo a busca não visita ele novamente.

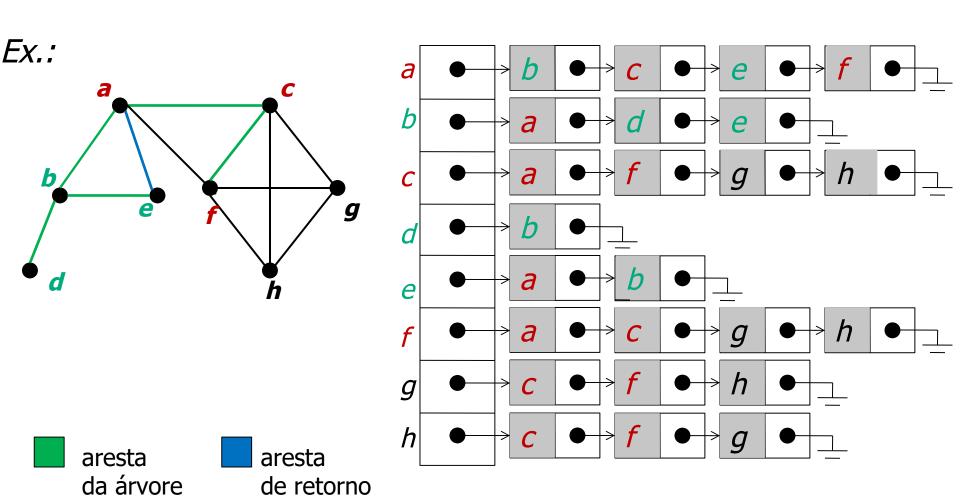
Essas arestas são chamadas de arestas de retorno.

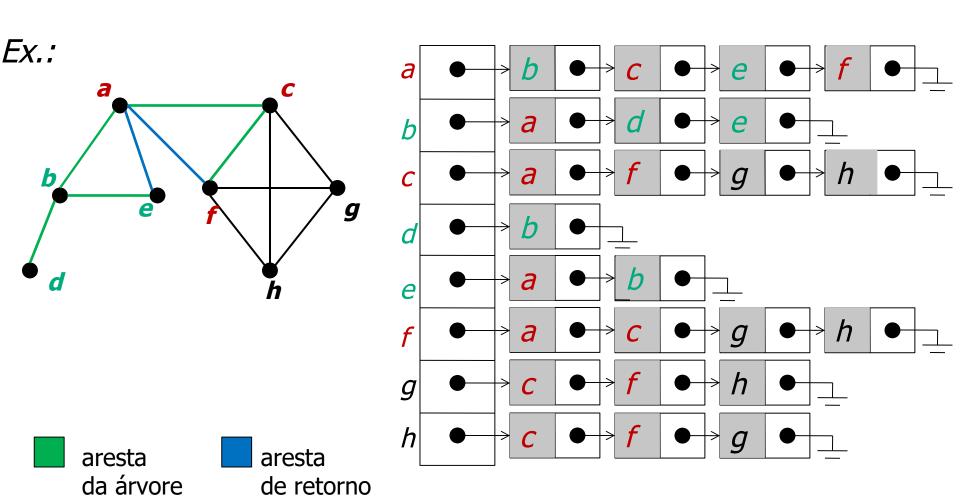


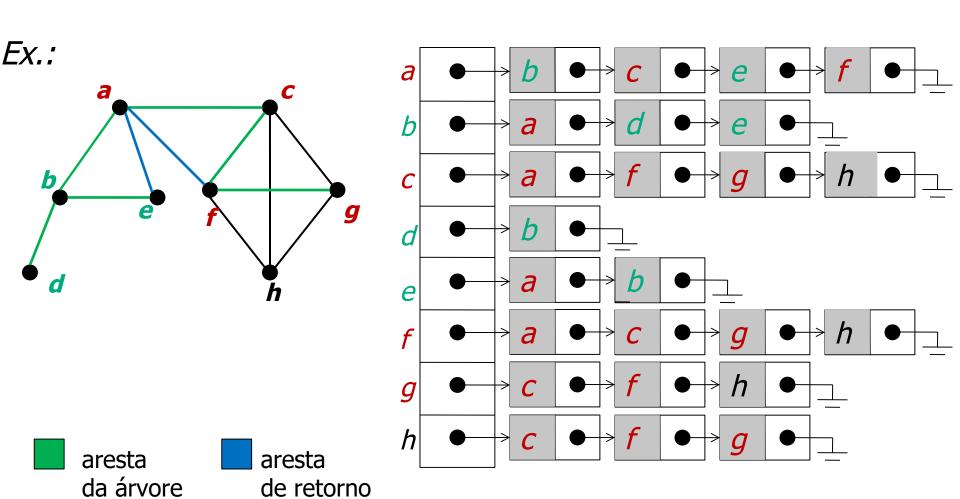


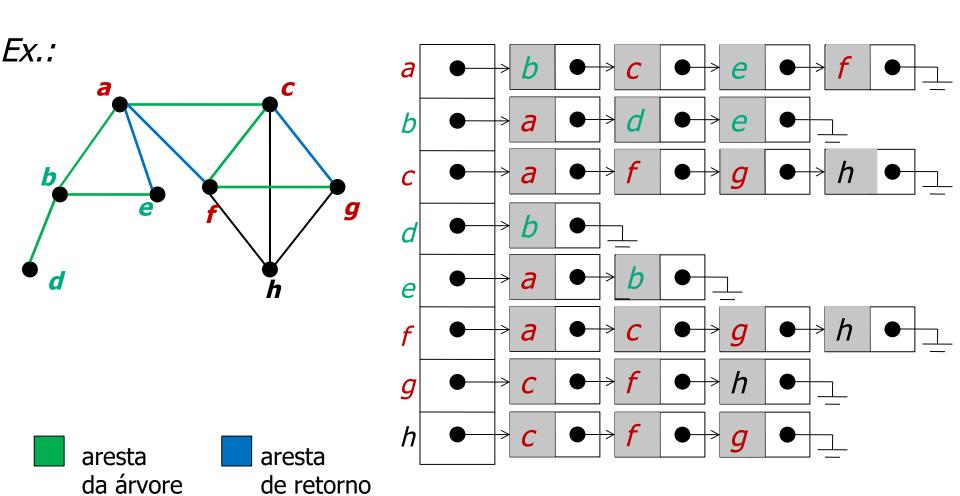




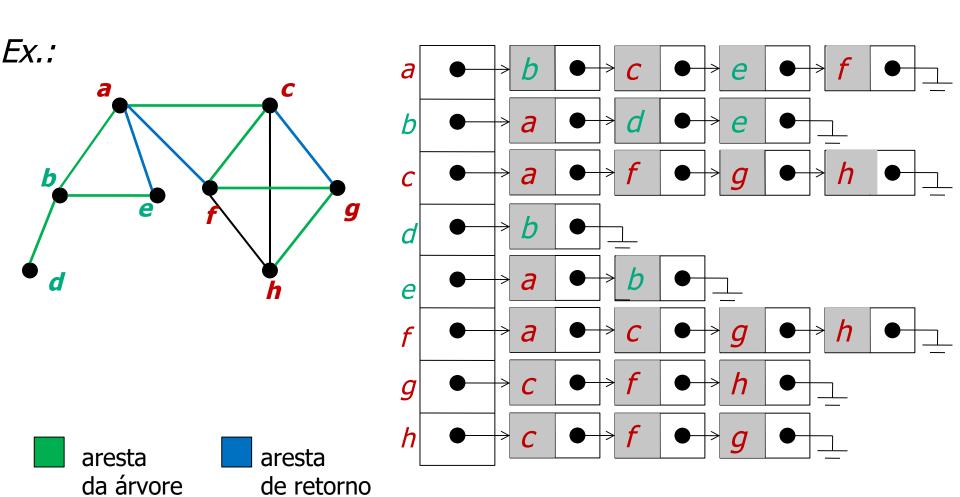




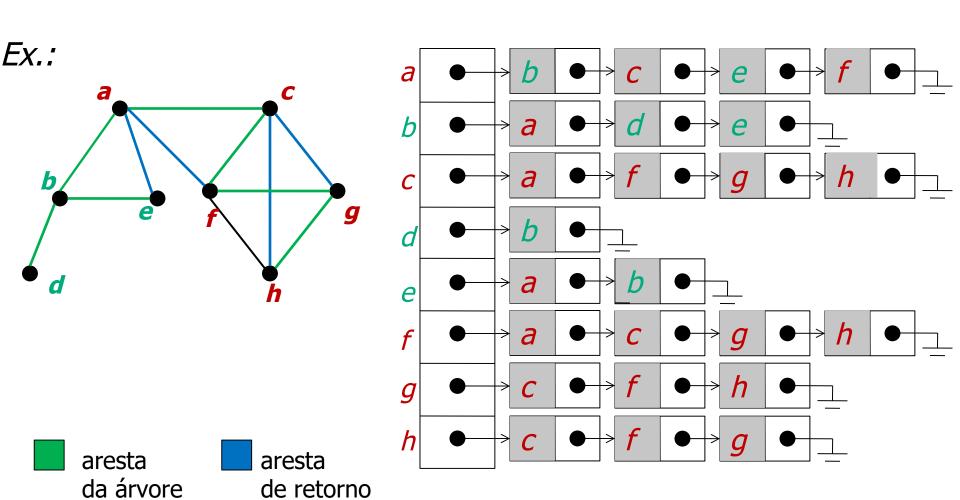


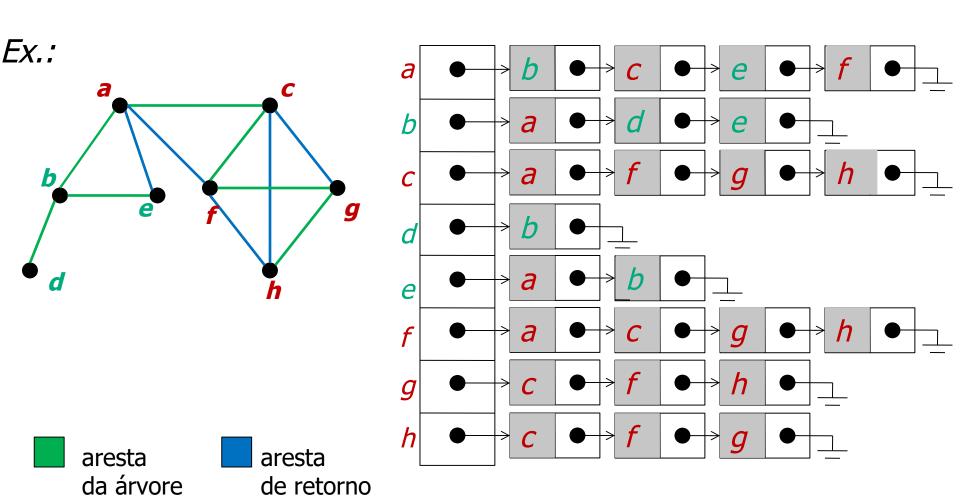


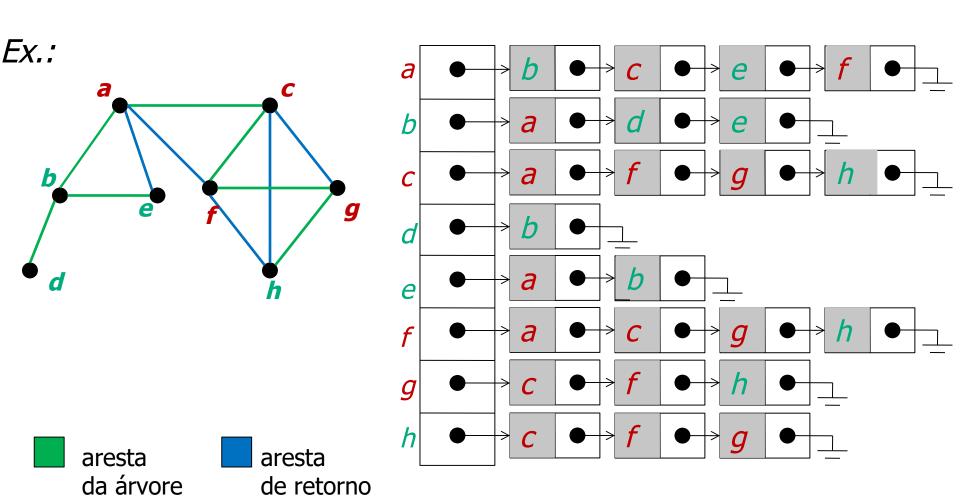


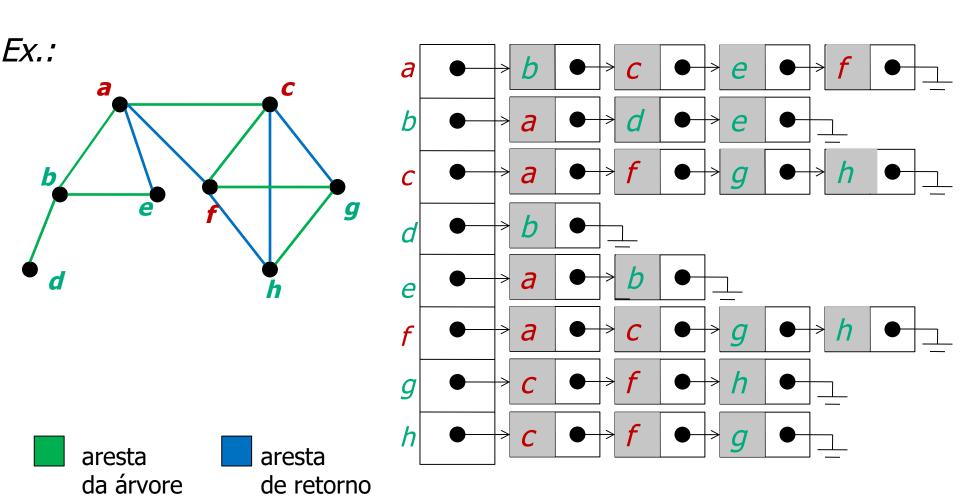


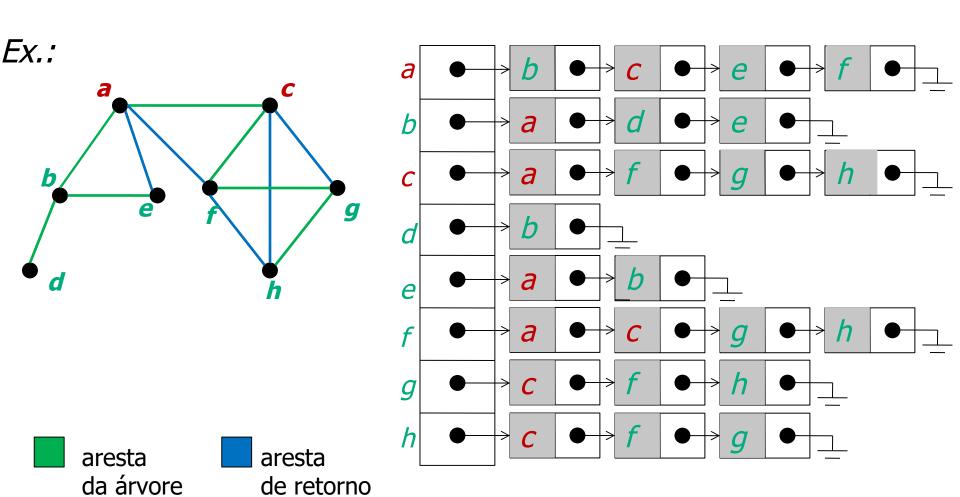




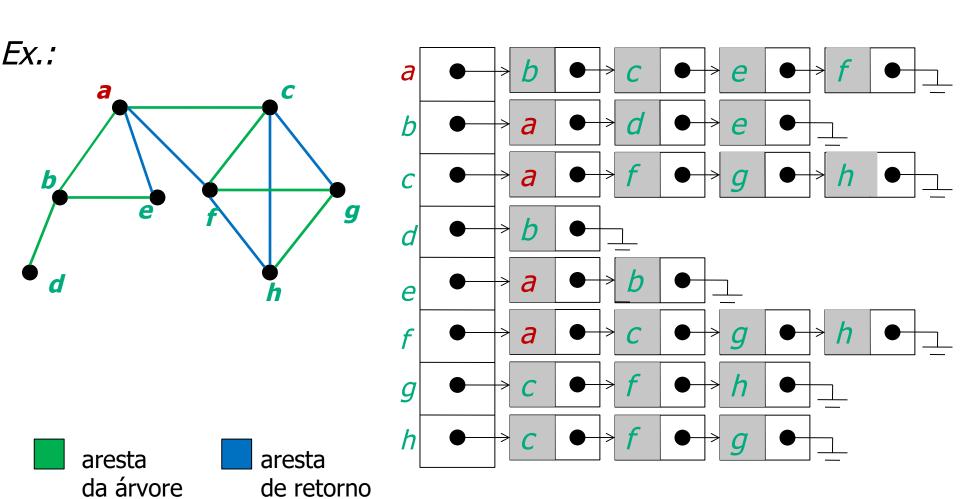


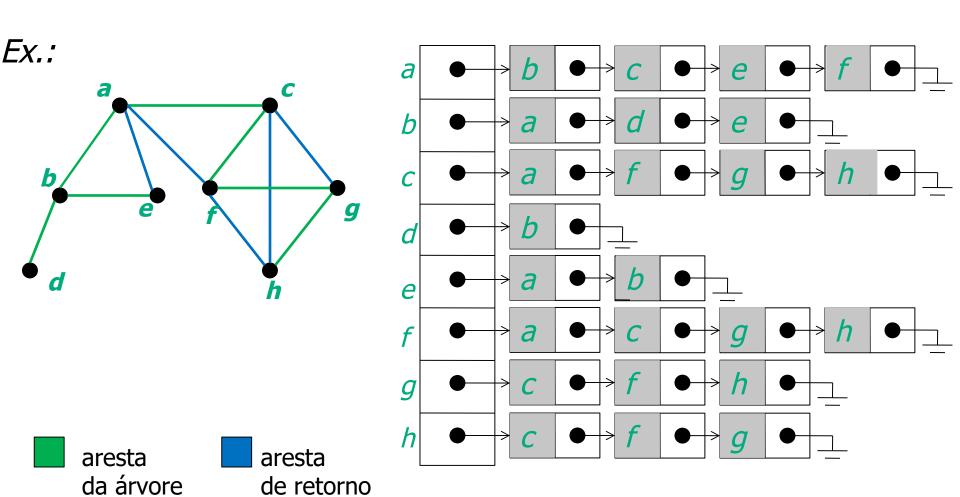














```
algoritmo BP(G,v) {em inglês DFS}
{dados: um grafo simples e conexo G e um vértice v para
início da busca}
início
  marque v;
   para todas as arestas (v,w) faça
   {é equivalente a para todo w ∈ Adj(v) faça}
      início
         se w é não marcado então BP(G,w);
      fim
fim
```

- Complexidade do algoritmo básico BP
 - Espaço:



- Complexidade do algoritmo básico BP
 - **Espaço: O(n+m)** EA para armazenar o grafo.

- Complexidade do algoritmo básico BP
 - Espaço: O(n+m) EA para armazenar o grafo.
 - Tempo:



- Complexidade do algoritmo básico BP
 - Espaço: O(n+m) EA para armazenar o grafo.
 - Tempo: Depende de quantas chamadas fazemos e do trabalho realizado em cada uma delas. Ao se encerrar uma chamada de BP(G,v) temos que o trabalho realizado por ela foi na lista de adjacentes do vértice v: O(∑ Adj(v)). Mas, podemos realizar n chamadas, cada uma delas na marcação de cada vértice do grafo, portanto o tempo total é dado por:

- Complexidade do algoritmo básico BP
 - Espaço: O(n+m) EA para armazenar o grafo.
 - Tempo: Depende de quantas chamadas fazemos e do trabalho realizado em cada uma delas. Ao se encerrar uma chamada de BP(G,v) temos que o trabalho realizado por ela foi na lista de adjacentes do vértice v: O(Σ Adj(v)). Mas, podemos realizar n chamadas, cada uma delas na marcação de cada vértice do grafo, portanto o tempo total é dado por:

$$O(\sum_{i=1}^{n} Adj(v_i)) = O(n+m)$$
 varrer toda EA



Precisamos provar que o algoritmo de Busca em Profundidade está correto, ou seja que ele consegue percorrer todos os vértices e arestas do grafo, se o grafo for conexo.

Proposição 1

Se *G* é conexo então todos os vértices serão marcados pelo algoritmo BP e todas as arestas serão visitadas pelo menos uma vez durante a execução do algoritmo.

Prova da Proposição 1

Suponha que BP foi aplicado em um grafo conexo G e seja *U* o conjunto de vértices não marcados após aplicação de BP. Como G é conexo, então existe uma aresta entre algum vértice marcado v e um vértice w de U. Mas, isso é uma contradição pois quando v foi explorado pelo BP todos os vértices adjacentes a ele foram inspecionados pelo algoritmo e se não estavam marcados, foram marcados nesse passo. Logo, todos os vértices foram visitados e como quando um vértice é visitado todas suas arestas são exploradas, então todas arestas de G foram exploradas.

E se *G* não for conexo?



E se *G* não for conexo?

BP pode determinar os Componentes de *G*

Aplicação de Busca em Profundidade

```
algoritmo Componentes(G);
{supõe campo na EAD para quardar a numeração dos
 componentes }
procedimento BP(G,v)
início
   marque v;
   v.comp := ncomp;
   para todas as arestas (v,w) faça
      início
        se w é não marcado então BP(G,w);
      fim
fim
```

Aplicação de Busca em Profundidade

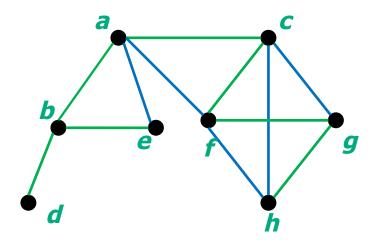
```
{programa principal}
Início
    ncomp := 0;
    enquanto existir algum vértice v não marcado faça
        início
            BP(G,v);
            ncomp := ncomp + 1;
        fim
```

Se *G* é conexo, o algoritmo BP explora todos os vértices e arestas do grafo e divide as arestas em dois tipos: da **árvore** e de **retorno**.

A árvore geradora construída pelo BP é uma árvore geradora de G e é chamada de **árvore de profundidade**.

Caso *G* seja desconexo, a aplicação sucessiva de BP forma uma **floresta de profundidade**.

Ex.:





```
algoritmo ArvoreGeradora(G,v);
{use o algoritmo BP com pequena variação}
início
  marque v;
   para todas as arestas (v,w) faça
      início
         se w é não marcado então
            início
               adicione (v,w) a T;
               ArvoreGeradora(G,w);
            fim
      fim
fim
```

Normalmente os problemas que são solucionados através da aplicação de BP, introduzem modificações no código do algoritmo em dois locais: após a marcação de v (antes da chamada recursiva) ou após a chamada recursiva.

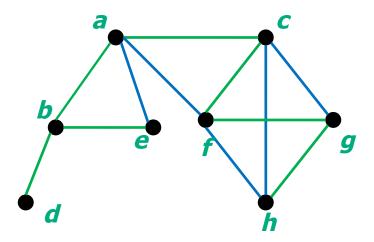
```
algoritmo BP(G,v) {em inglês DFS}
{dados: um grafo simples e conexo G e um vértice
v para início da busca}
início
   marque v; TrabalhoAnterior em v;
   para todas as arestas (v,w) faça
   \{ \text{\'e} \text{ equivalente a para todo } w \in Adj(v) \text{ faça} \}
       início
          se w é não marcado então BP(G,w);
          TrabalhoPosterior em (v,w);
       fim
```

fim



A ordem em que os vértices são visitados ou explorados é também muitas vezes importante para aplicações. Assim, define-se **profundidade de entrada** e de **saída** de *v* a ordem em que o vértice *v* foi alcançado pela primeira vez e explorado, respectivamente.

Ex.: (utilizando a BP feita no exemplo)



	a	b	C	d	e	f	g	h
PE (v)	1	2	5	3	4	6	7	8
PS (v)	8	3	7	1	2	6	5	4

EXERCÍCIO DE FIXAÇÃO

Fazer algoritmo de Busca em Profundidade não recursivo. Pensar em que lugar da Busca em Profundidade posso colocar o cômputo da profundidade de entrada e de saída.

Exercícios Recomendados

- Jayme Szwarcfiter: 4.1*, 4.2*, 4.4*, 4.5**, 4.6*
- * Exercício de fixação
- ** Exercício de prova
- 1 Prove que um grafo simples e seu complemento não podem ser ambos desconexos.
- 2 Os grafos bipartidos completos K1,n, conhecidos como grafos estrelas, são árvores. Prove que grafos estrelas são os únicos grafos bipartidos completos que são árvores
- 3 Prove que um grafo é bipartido se e somente se todos os seus ciclos tiverem comprimento par

Referências

- Seções 4.1, 4.2 e 4.3 do Szwarcfiter, J. L., Grafos e Algoritmos Computacionais, Ed. Campus, 1983.
- Seção 22.3 do Cormen, Introduction to Algorithms, MIT Press, 2001.
- Adaptado do material de aula da Profa. Leila Silva
- Seção 1.7 do Grafos: conceitos, algoritmos e aplicações. Goldbarg, E. e Goldbarg M. Elsevier, 2012