ALGORITMI E STRUTTURE DATI

Prof. Manuela Montangero

A.A. 2022/23

BFS su grafi

"E' vietata la copia e la riproduzione dei contenuti e immagini in qualsiasi forma.

E' inoltre vietata la redistribuzione e la pubblicazione dei contenuti e immagini non autorizzata espressamente dall'autore o dall'Università di Modena e Reggio Emilia."



Visita di grafi

Strategia per analizzare i nodi del grafo una volta sola

VISITA IN PROFONDITÀ (Depth First Search - DFS)

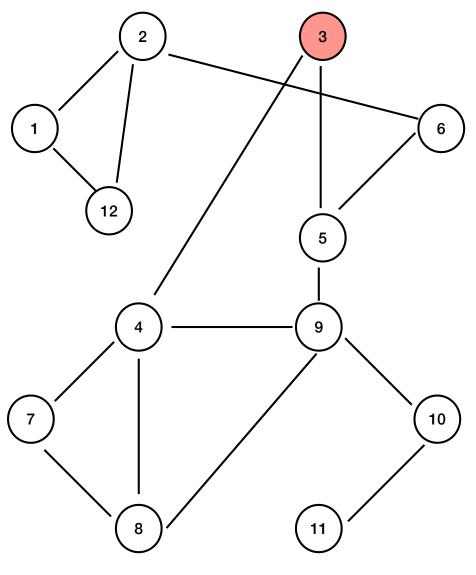
- Estensione della pre/post-order DFS sugli alberi: dopo aver visitato un nodo si continua la visita cercando "di allontanarsi" sempre più.
- Strategia utilizzata per visitare tutti i nodi del grafo, anche se ci sono più componenti

VISITA IN AMPIEZZA (Breadth First Search - BFS)

- Estensione della BFS sugli alberi: partendo da un nodo, si visitano tutti i suoi vicini, poi i vicini dei vicini, e cosi' via.
- Strategia utilizzata per visitare tutti i nodi raggiungibili da un nodo sorgente

sorgente della BFS

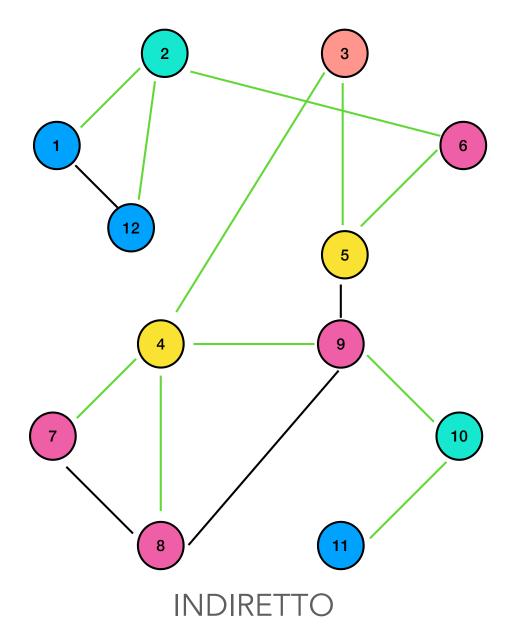
 partendo da un nodo, si visitano tutti i suoi vicini, poi i vicini dei vicini, e cosi' via.



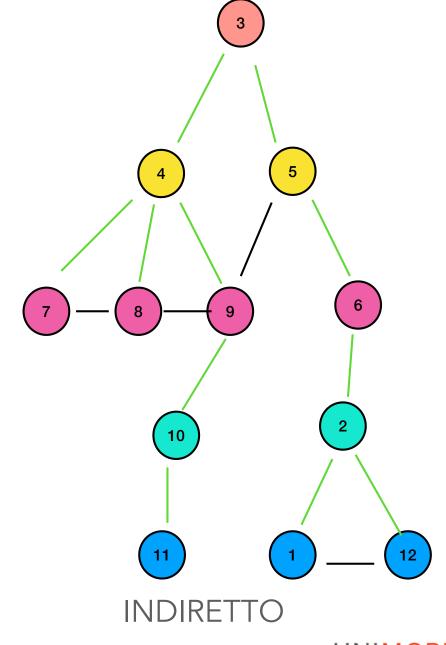
INDIRETTO

- 3 sorgente della BFS
- vicini della sorgente
- vicini dei vicini della sorgente (non ancora visitati)
- vicini dei vicini dei vicini della sorgente (non ancora visitati)
- vicini dei vicini dei vicini dei vicini della sorgente (non ancora visitati)

____ archi albero di copertura

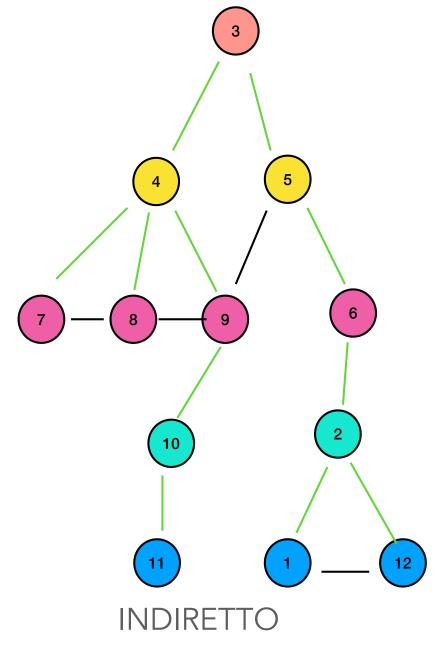


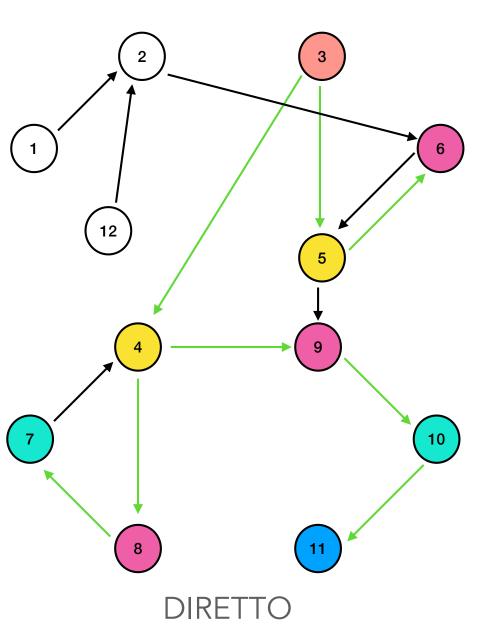
- sorgente della BFS
- vicini della sorgente
- vicini dei vicini della sorgente (non ancora visitati)
- vicini dei vicini dei vicini della sorgente (non ancora visitati)
- vicini dei vicini dei vicini dei vicini della sorgente (non ancora visitati)
- ____ archi albero di copertura



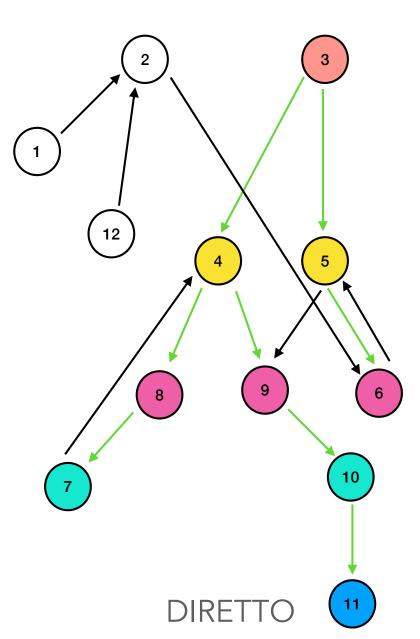
- sorgente della BFS
- distanza 1 della sorgente
- distanza 2 della sorgente
- distanza 3 della sorgente

- distanza 4 della sorgente
- ____ archi albero di copertura









- 3 sorgente della BFS
- distanza 1 della sorgente
- distanza 2 della sorgente
- distanza 3 della sorgente
- distanza 4 della sorgente
- NON RAGGIUNGIBILE della sorgente

G = (V, E) indiretto/diretto

```
BFS(G,s)
 for all u \in V
  visited[u] := FALSE
 visited[s] := TRUE
 Q := new_queue() // coda FIFO
 enqueue(Q,s)
 while NOT is_empty_queue(Q)do
  u:= dequeue(Q)
  // esame di u
  for all (u,v) \in E do
    if visited[v] = FALSE
     then
      enqueue(Q,v)
      visited[v] := TRUE
```

Possiamo modificare il codice per calcolare le distanze dalla radice e l'albero di copertura?

dist[u] memorizza la distanza da s a u

Distanza tra u e v: numero di archi sul cammino più breve in G tra u e v

prev[u] memorizza il
predecessore (padre) di u
nell'albero di copertura
 dalla visita BFS
 con sorgente s

G = (V, E) indiretto/diretto

```
BFS(G,s)
 for all u \in V
  dist[u] := +\infty
  prev[u] := 0
 dist[s] := 0
 Q := new_queue() // coda FIFO
 enqueue(Q,s)
 while NOT is_empty_queue(Q)do
  u:= dequeue(Q)
  eventuale esame di u
  for all (u,v) \in E do
  \rightarrow if dist[v] = + \infty
     then
       enqueue(Q,v)
       dist[v] := dist[u] + 1
       prev[v] := u
```

dist[u] memorizza la distanza da s a u

Distanza tra u e v: numero di archi sul cammino più breve in G tra u e v

prev[u] memorizza il
predecessore (padre) di u
nell'albero di copertura
 dalla visita BFS
 con sorgente s

dist[] viene usato anche per controllare
 se un nodo e' già stato visitato

N.B. nella pratica $+\infty$ può essere sostituito con un qualunque valore > n

dist

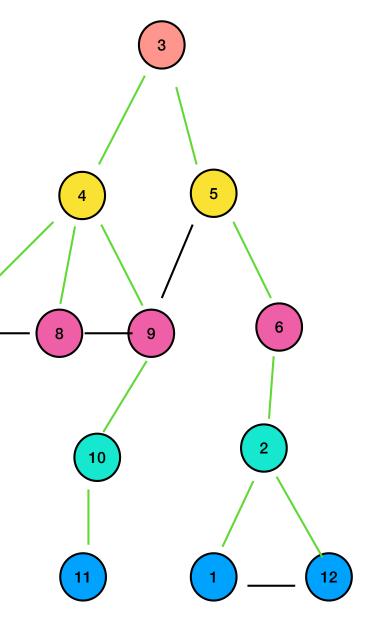
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
4	3	0	1	1	2	2	2	2	3	4	4

prev

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
2	6	0	3	3	5	4	4	4	9	10	2

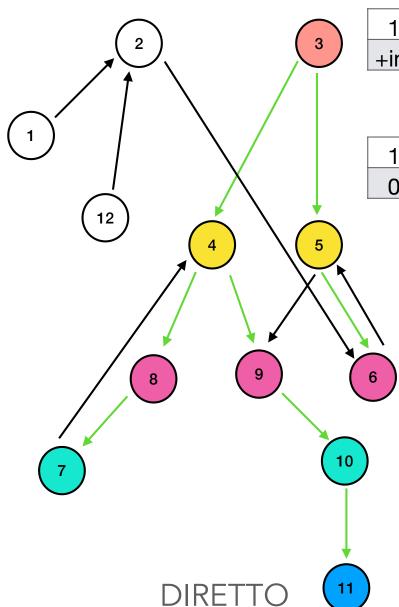
Gli archi che non fanno parte dell'albero di copertura possono essere tra:

- nodi dell'albero allo stesso livello (es. (7,8))
- nodi dell'albero che si trovano su due livelli consecutivi (es. (9,5))



INDIRETTO

dist



1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
+inf	+inf	0	1	1	2	3	2	2	3	4	+inf

prev

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
0	0	0	3	3	5	8	4	5	9	10	NIL

Gli archi che non fanno parte dell'albero di copertura possono essere:

- da un nodo ad un altro che si trova allo stesso livello dell'albero
- da un nodo ad un altro che si trova al livello successivo dell'albero (es. (5,9))
- da un nodo ad un suo antenato nell'albero (es. (7,4))
- da un nodo non nell'albero ad un nodo nell'albero (es. (2,6))

G = (V, E) indiretto/diretto

```
BFS(G,s)
 for all u \in V
  dist[u] := +\infty
  prev[u] := 0
 dist[s] := 0
 Q := new queue() // coda FIFO
 enqueue(Q,s)
 while NOT is_empty_queue(Q)do
  u:= dequeue(Q)
  eventuale esame di u
  for all (u,v) \in E do
  \rightarrow if dist[v] = +\infty
     then
      enqueue(Q,v)
       dist[v] := dist[u] + 1
      prev[v] := u
```

Costo computazionale?

• Ogni nodo (raggiungibile da s) viene inserito in coda esattamente una volta O(|V|) enqueue

Ogni nodo in coda viene estratto dalla coda esattamente una volta

$$\longrightarrow O(|V|)$$
 dequeue

- Ogni arco e' considerato esattamente:
 - 1 volta se il grafo e' diretto
 - 2 volte se il grafo e' indiretto per $\Theta(1)$ operazioni

dist[] viene usato anche per controllare
 se un nodo e' già stato visitato

enqueue/dequeue $\in \Theta(1)$

O(|V| + |E|)

dist[u] memorizza
la distanza da s a u

Distanza tra u e v: numero di archi sul cammino più breve in G tra u e v

L'albero BFS dipende dall'ordine in cui sono visitati gli archi incidenti, LE DISTANZE NO

dist[u] memorizza
la distanza da s a u

Distanza tra u e v: numero di archi sul cammino

più breve in G tra u e v

Perché la BFS calcola correttamente le distanze tra il nodo sorgente s e i nodi raggiungibili da s?

Dimostrazione formale in video pillola + slide che seguono (facoltativa)

All'inizio di OGNI ITERAZIONE esiste un d < n tale che:

I nodi del grafo possono essere divisi in tre insiemi:

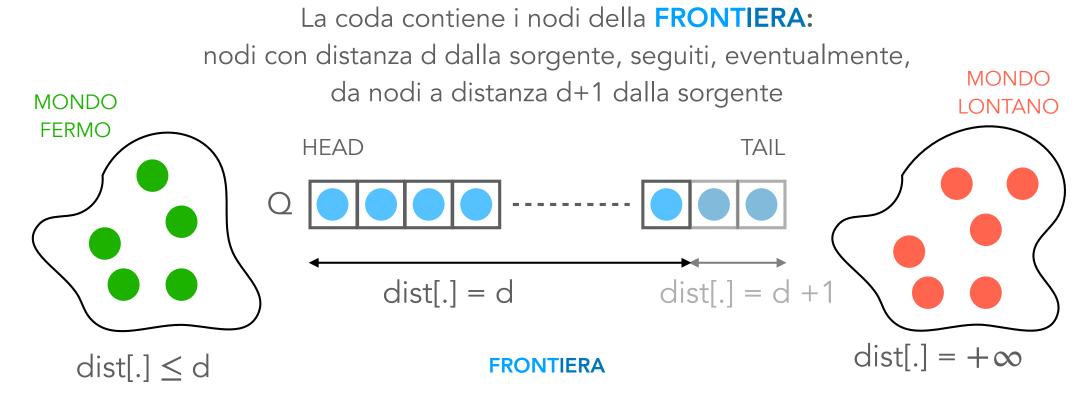
- MONDO FERMO: nodi gia' visitati, vicini esplorati, dist[.] ≤ d corretto
- FRONTIERA: nodi già scoperti, vicini NON esplorati, $d \le dist[.] \le d+1$ corretto
- MONDO LONTANO: nodi non visitati, $dist[.] = +\infty$

La coda contiene i nodi della **FRONTIERA:** nodi con distanza d dalla sorgente, seguiti, eventualmente, da nodi a distanza d+1 dalla sorgente

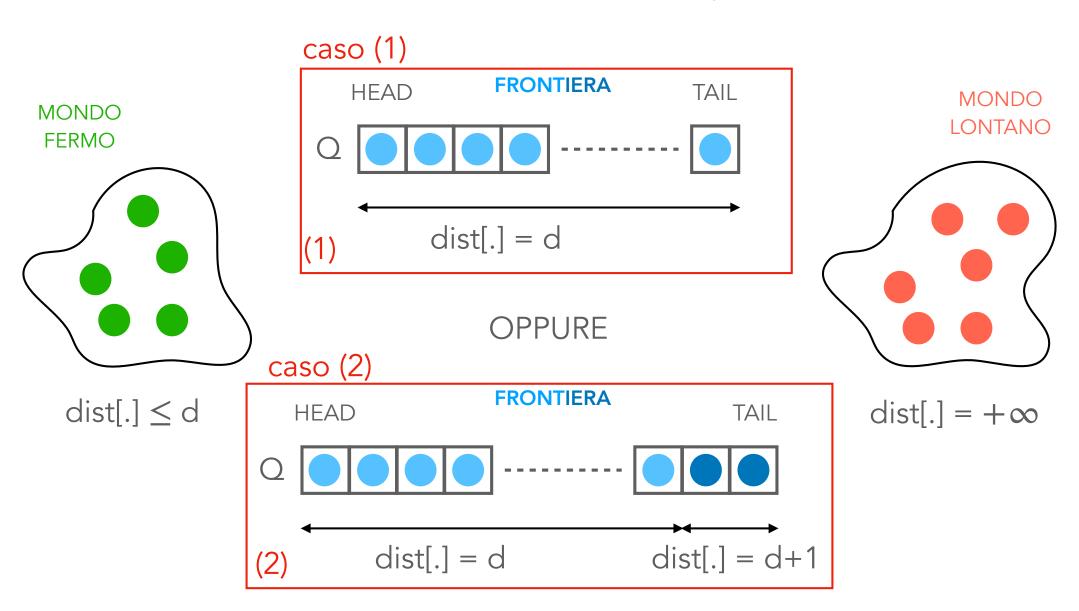
All'inizio di OGNI ITERAZIONE esiste un d < n tale che:

I nodi del grafo possono essere divisi in tre insiemi:

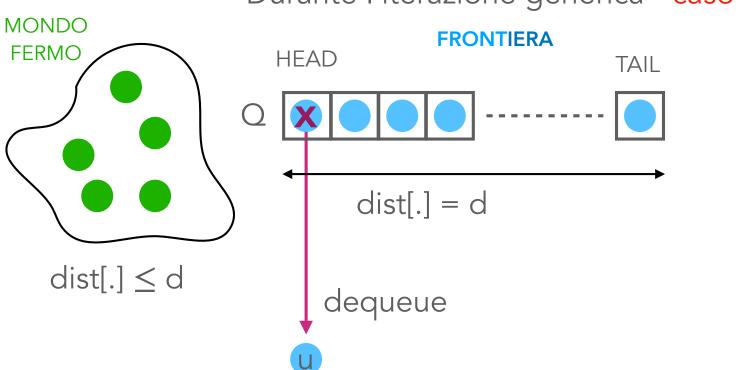
- MONDO FERMO: nodi gia' visitati, vicini esplorati, dist[.] ≤ d corretto
- FRONTIERA: nodi già scoperti, vicini NON esplorati, $d \le dist[.] \le d+1$ corretto
- MONDO LONTANO: nodi non visitati, $dist[.] = +\infty$



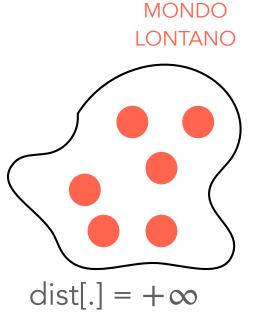
All'inizio di un'iterazione generica, per d < n:



Durante l'iterazione generica - caso (1)

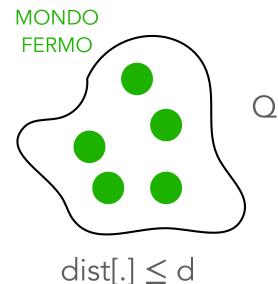


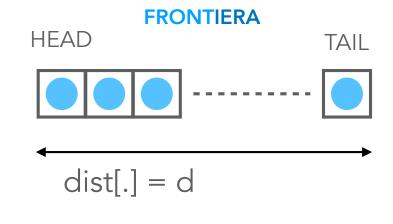
$$dist[u] = d$$

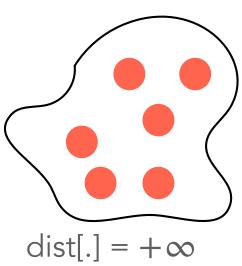


Durante l'iterazione generica - caso (1)

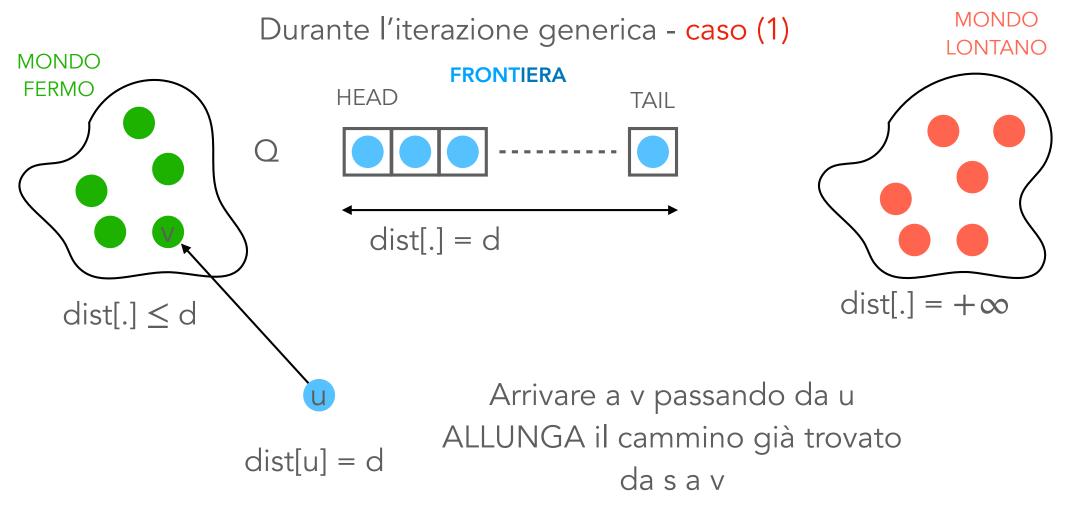




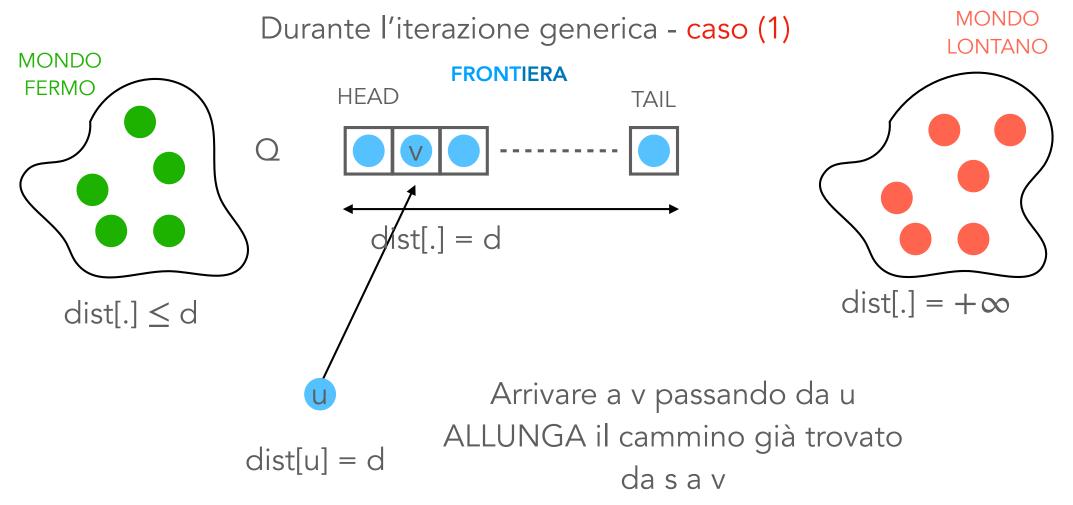




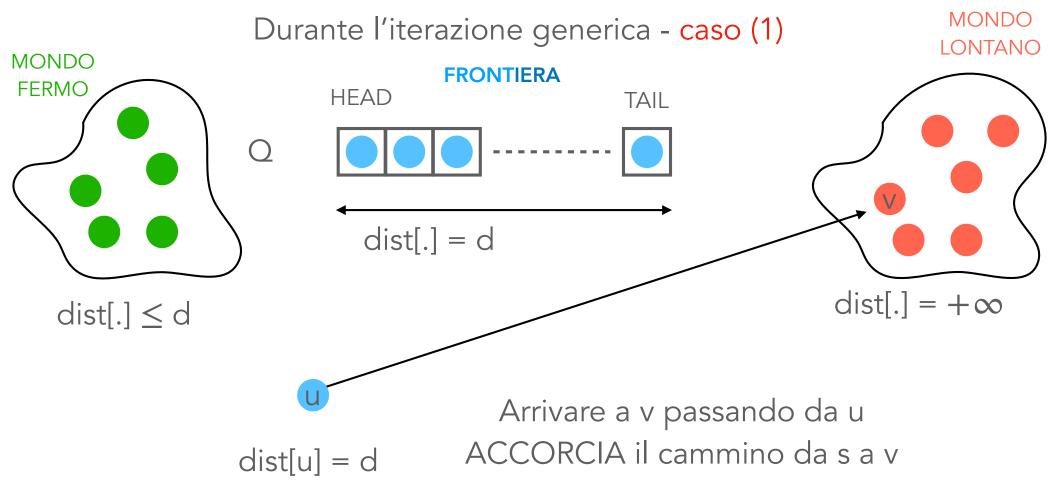
esplorazione degli archi
incidenti
dist[u] = d

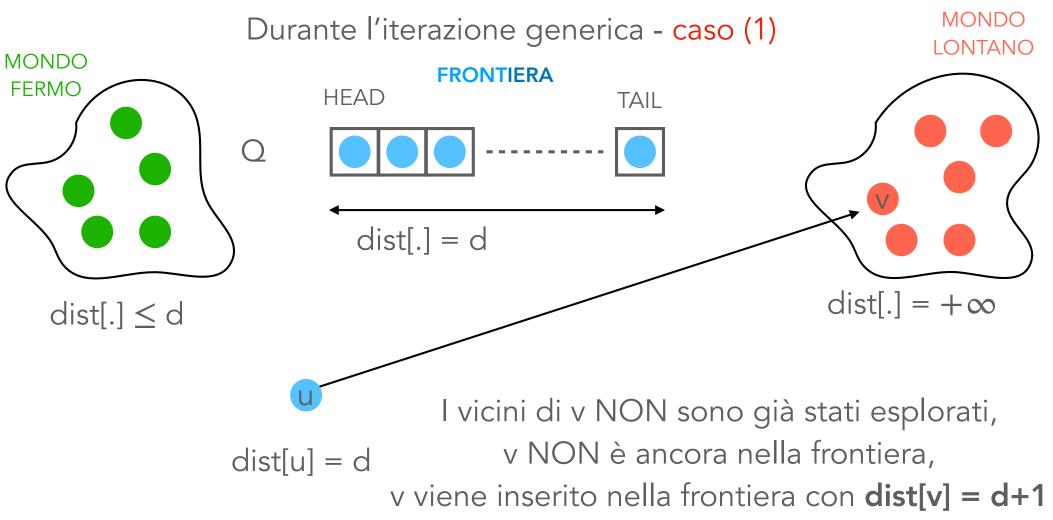


I vicini di v sono già stati esplorati, v NON entra nella frontiera



I vicini di v NON sono già stati esplorati, ma v e' già nella frontiera

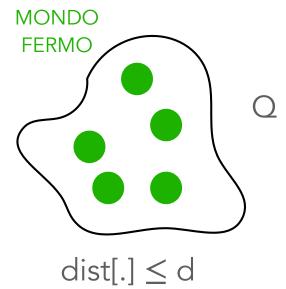


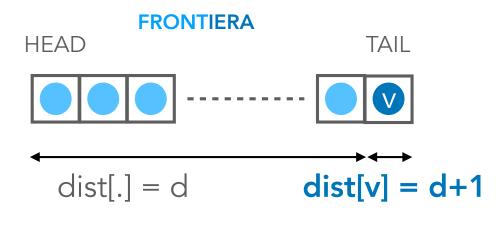


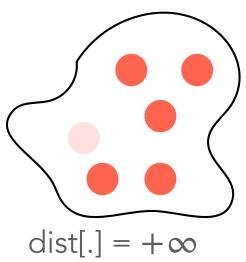
NON sarà possibile trovare un cammino più breve da s a v

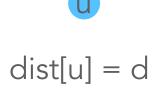
Durante l'iterazione generica - caso (1)









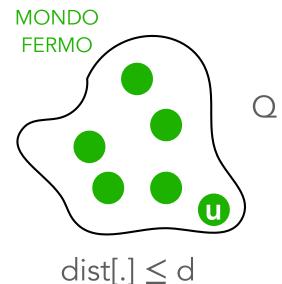


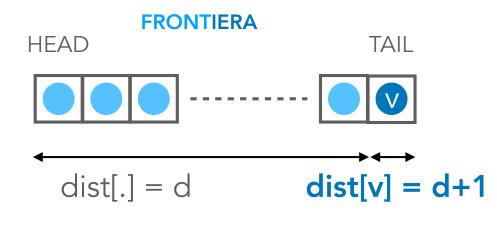
I vicini di v NON sono già stati esplorati, v NON e' ancora nella frontiera, v viene inserito nella frontiera con **dist[v] = d+1**

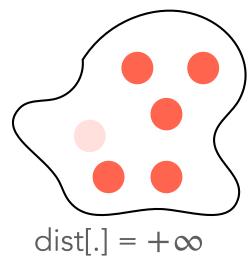
NON sarà possibile trovare un cammino più breve da s a v

Durante l'iterazione generica - caso (1)

MONDO LONTANO





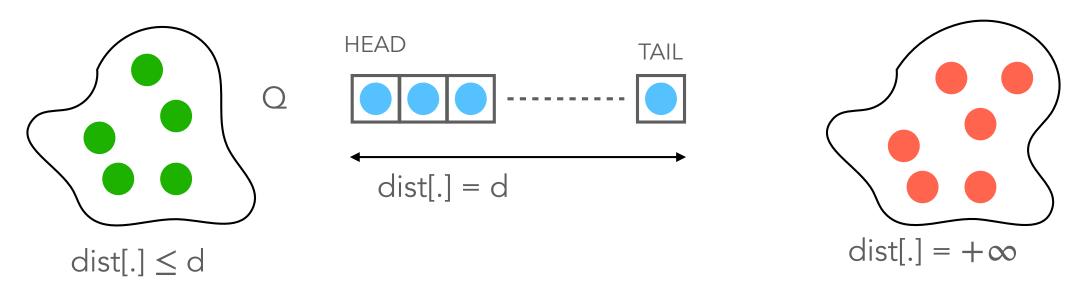


$$dist[u] = d$$

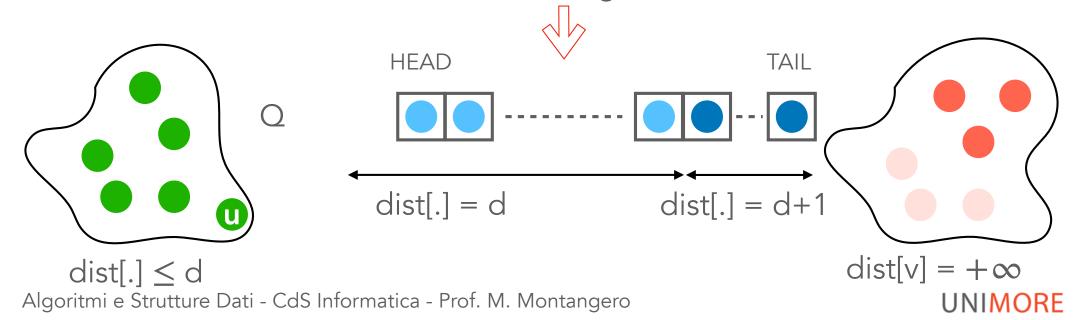
u è stato scoperto, i vicini di u sono stati esplorati

u entra nel MONDO FERMO

All'inizio dell'iterazione generica - caso (1)



Alla fine dell'iterazione generica - caso (1)



All'inizio dell'iterazione generica successiva

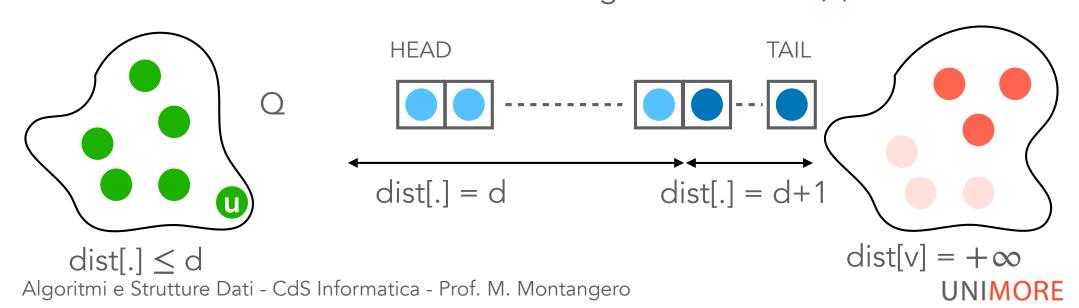
I nodi del grafo possono essere divisi in tre insiemi:

- MONDO FERMO: nodi gia' visitati, vicini esplorati, dist[.] ≤ d corretto
- FRONTIERA: nodi già scoperti, vicini NON esplorati, $d \le dist[.] \le d+1$ corretto
- MONDO LONTANO: nodi non visitati, $dist[.] = +\infty$

Per lo stesso d dell'iterazione precedente

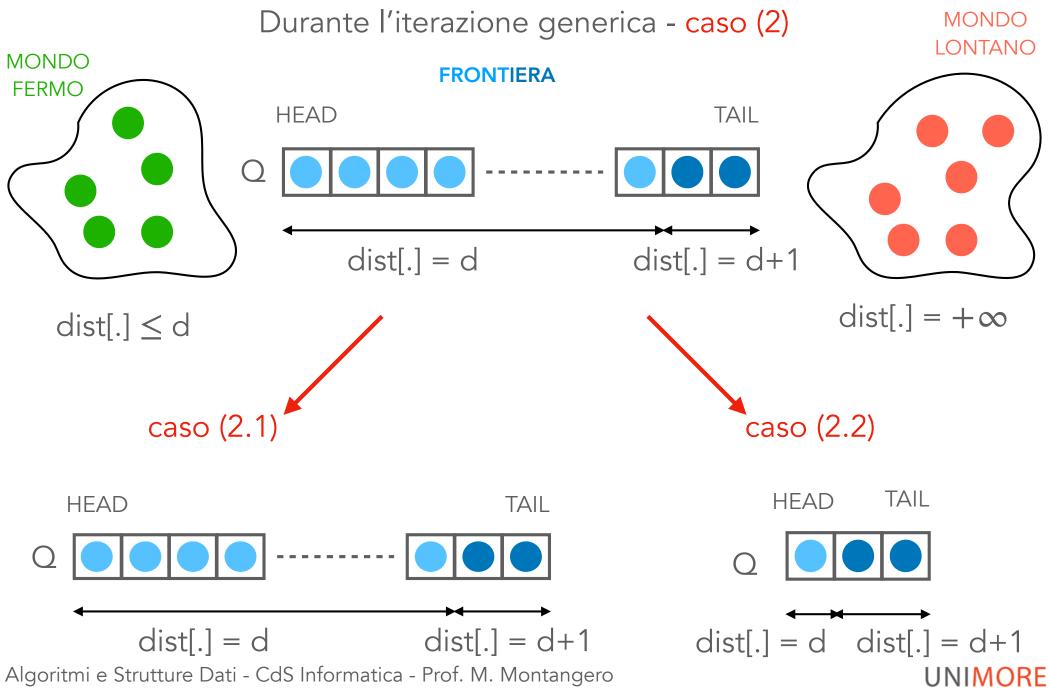


Alla fine dell'iterazione generica - caso (1)



Durante l'iterazione generica - caso (2)

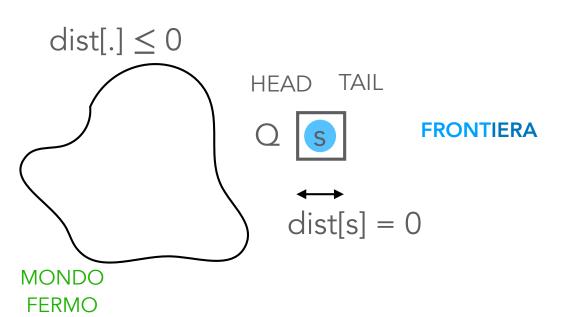
MONDO
FERMO
HEAD dist[.] = d $dist[.] = +\infty$

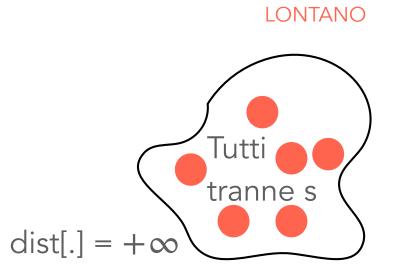


COME SI INIZIA?

All'inizio della prima iterazione **d=0**:

- MONDO FERMO: vuoto (nessun nodo già visitato)
- FRONTIERA: contiene solo s e dist[s] = 0 corretto unico nodo già scoperto
- MONDO LONTANO: tutti i nodi tranne s (altri nodi non scoperti)







MONDO

COME TERMINIAMO?

Alla fine dell'ultima iterazione, per qualche d<n:

- MONDO FERMO: tutti i nodi sono stati visitati
- FRONTIERA: vuota (nessun nodo scoperto ma non visitato)
- MONDO LONTANO: vuoto (nessun nodo non ancora scoperto)



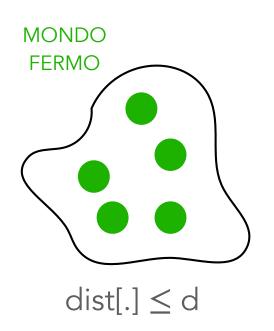
FRONTIERA



COME TERMINIAMO?

Alla fine dell'ultima iterazione, per qualche d<n:

- MONDO FERMO: tutti i nodi sono stati visitati
- FRONTIERA: vuota (nessun nodo scoperto ma non visitato)
- MONDO LONTANO: vuoto (nessun nodo non ancora scoperto)



DOMANDA:

quanto vale d alla fine?

FRONTIERA

