

ESTRUTURAS DE DADOS

Grafos (busca)

Roteiro

- **Motivação**
 - Busca em Profundidade
 - Busca em Largura
- **Algoritmos**
- **Detalhes de Implementação**

Motivação

Algoritmos para problemas diversos muitas vezes recaem em algum tipo de visitação sobre os vértices.

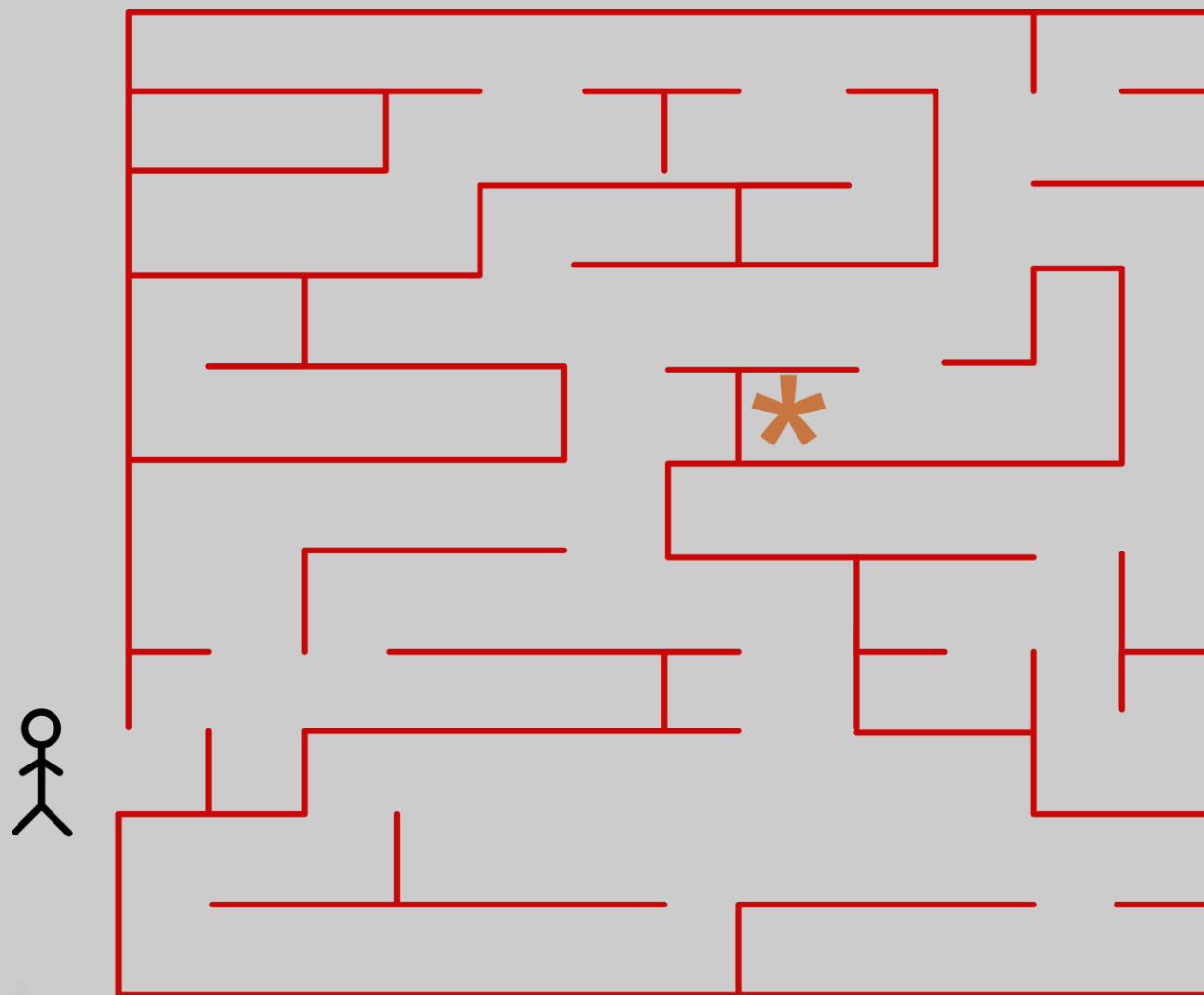
Entender como isso pode ser feito de maneira sistemática ajuda a evitar loops infinitos.

Veremos aqui a **Busca em Profundidade** e a **Busca em Largura**.

Busca em Profundidade

- A estratégia consiste em se aprofundar no grafo sempre que possível.
- Se estamos em um ponto do grafo e ainda há uma caminho não percorrido, seguimos esse caminho.
- Se estamos em um ponto do grafo e já percorremos tudo ao redor, voltamos para o vértice anterior (backtracking) procurando caminhos não explorados.
- A busca acaba quando:
 1. Encontramos o que queríamos.
 2. Visitamos todos os vértices e não achamos nada.
- Seguimos intuitivamente a busca em profundidade quando entramos em um labirinto.

Busca em Profundidade

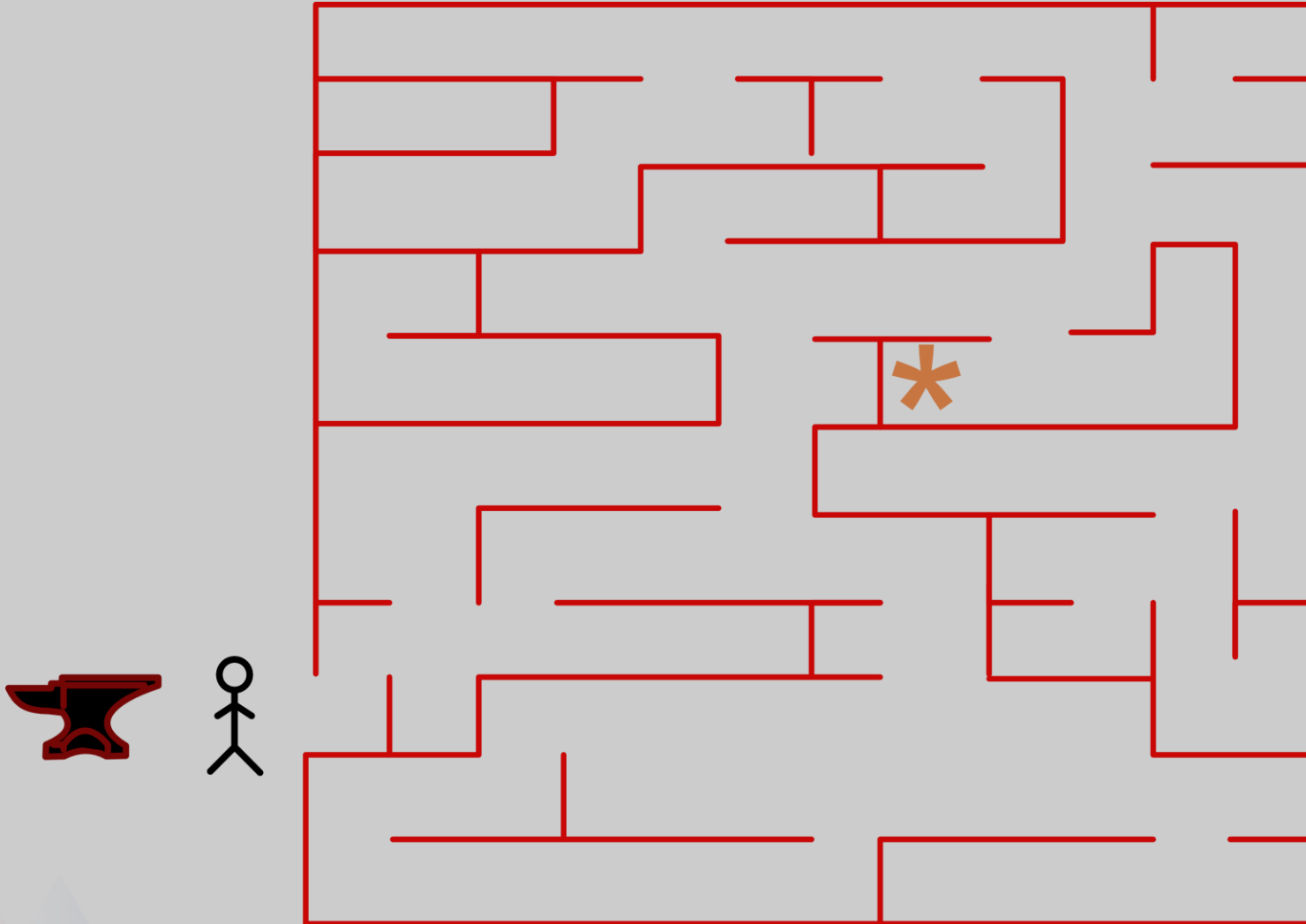


Ao procurar o alvo, andamos pelos quartos até encontrar ou chegar em uma situação em que já vimos tudo o que precisa ser descoberto.

Busca em Largura

- A estratégia consiste em explorar sem se afastar tanto do ponto inicial.
- Primeiramente, seguimos um caminho próximo da origem. Se não acharmos o que queríamos, voltamos para o início e tentamos outro caminho .
- Ao achar o que queríamos, garantimos que sabemos uma maneira rápida de chegar até ele.
- Em geral, só verificamos vértices a uma distância **$k+1$** se todos os vértices de distância **k** já tiverem sido visitados.
- Intuitivamente, usamos essa ideia quando queremos explorar o ambiente e encontrar um caminho curto até um ponto.

Busca em Largura

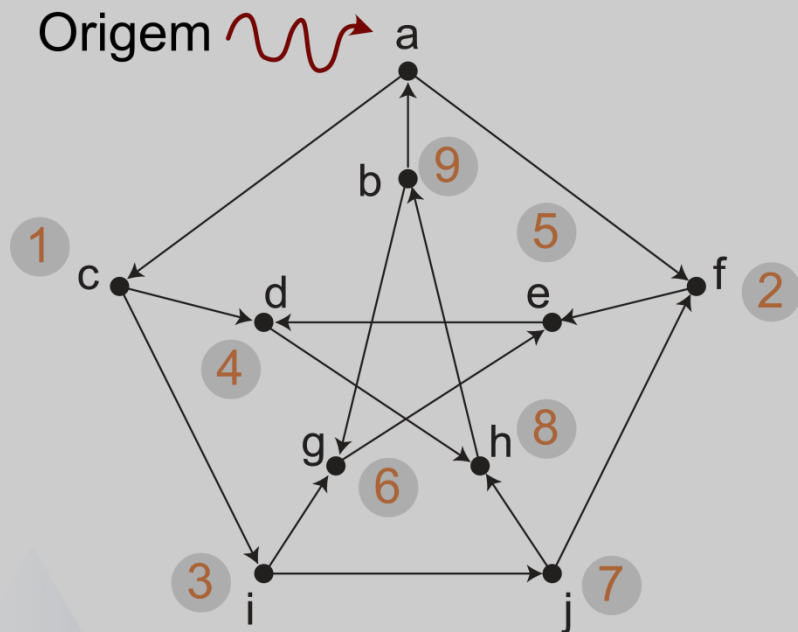


**Ao procurar o alvo,
queremos um
caminho curto para
depois carregar algo
muito pesado até lá.**

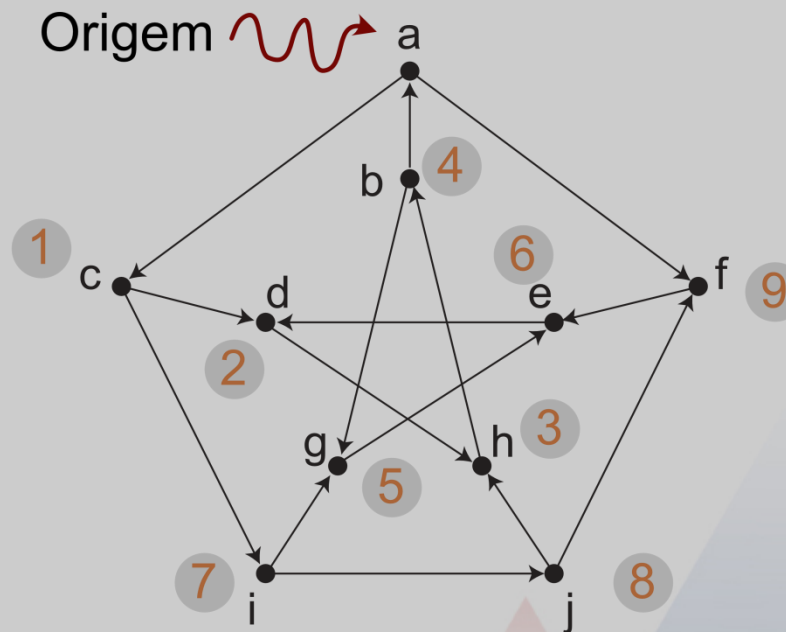
Ordem de Visitação

- A ordem de visitação muda conforme a estratégia seguida.
- Para cada estratégia, existem várias ordens de possíveis visitação .

Largura



Profundidade



Algoritmos

Em nossos algoritmos, tentaremos resolver o seguinte problema:

Existe um caminho entre o vértice x e o vértice y ?

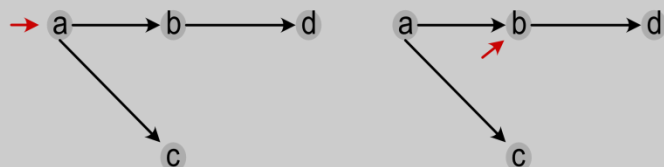
Iniciaremos com a busca em profundidade e depois passaremos para a busca em largura.

Busca em Profundidade

- Como queremos fazer um **backtracking** sempre que chegarmos a um "beco sem saída", uma **pilha** será usada para organizarmos os nós.

Passo 1: visitaremos **a** porque está no topo. Ele foi colocado por ser origem da busca. O nó será retirado da pilha e seus filhos adicionados.

Grafo:

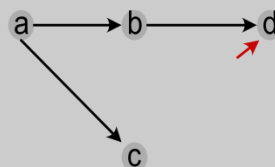


Pilha:

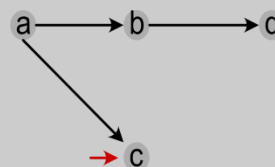


Passo 2: o nó **b** ficou no topo, então será visitado antes de **c**. Assim, o caminho que começa em **c** será iniciado se a visitação de **b** não achar o que queremos.

Passo 3: ao visitar **b**, **d** irá para o topo da pilha. Assim, **d** será o próximo visitado. Visitar **d** não adicionará ninguém na pilha.



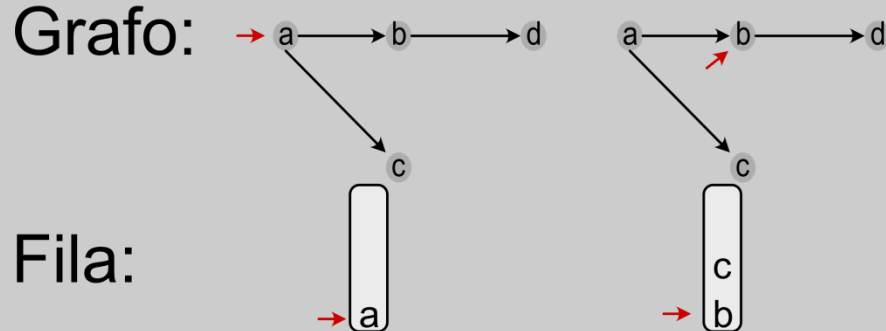
Passo 4: encerramos a busca pelo grafo. Note que aprofundamos em **b** antes de visitar **c**. Isso caracteriza a busca em profundidade.



Busca em Largura

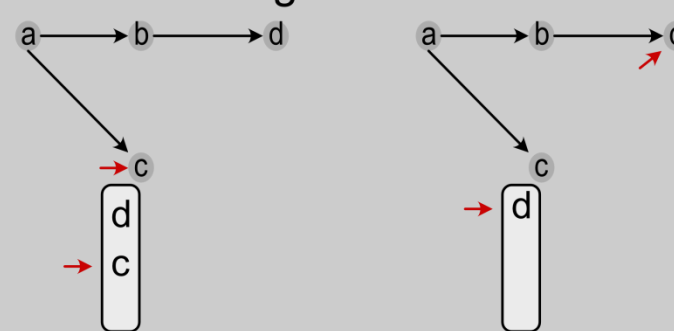
- Queremos que os nós sejam visitados em camadas, sem aprofundar muito na busca, uma **fila** será usada para organizarmos os nós.

Passo 1: visitaremos **a** porque está no topo. Ele foi colocado por ser origem da busca. O nó será retirado da fila e seus filhos adicionados.



Passo 2: o nó **b** ficou na frente, então será visitado antes de **c**, mas queremos que **c** tenha prioridade sobre os filhos de **b**.

Passo 3: ao visitar **b**, **d** irá para o final da fila. Assim, **c** será o próximo visitado. Visitar **c** não adicionará ninguém na fila.



Passo 4: encerramos a busca pelo grafo. Note que visitamos os nós em camadas. Os filhos de **a** foram visitados primeiro.

```
BUSCA EM PROFUNDIDADE(grafo, origem, destino)
1 found <- FALSO
2 Inicializar PILHA p vazia
3 p.push(origem)
4
5 FAÇA
6   v <- p.pop()
7   SE v = destino
8     ENTÃO found <- VERDADEIRO
9     SENÃO se v não visitado
10       PARA CADA adj adjacente de v FAÇA
10         SE adj não visitado
11           p.push(adj)
12 ENQUANTO found = FALSO e p não vazia
13
14 SE found = FALSO
15   IMPRIMA "Caminho não existe"
```

```
BUSCA EM LARGURA(grafo, origem, destino)
1 found <- FALSO
2 Inicializar FILA f vazia
3 f.enqueue(origem)
4
5 FAÇA
6   v <- f.dequeue()
7   SE v = destino
8     ENTÃO found <- VERDADEIRO
9     SENÃO se v não visitado
10       PARA CADA adj adjacente de v FAÇA
10         SE adj não visitado
11           f.enqueue(adj)
12 ENQUANTO found = FALSO e f não vazia
13
14 SE found = FALSO
15   IMPRIMA "Caminho não existe"
```

Detalhes de Implementação

Em nossa implementação, iremos utilizar as estruturas de dados **fila** e **pilha** já vistas em nosso curso.

Usaremos os métodos **clearMarks**, **isMarked** e **markVertex** para garantir que não visitaremos um determinado nó mais de uma vez.

```
void depthFirstSearch(Graph& graph, Vertex origem, Vertex destino) {
    Stack vertexStack; bool found = false; Vertex vertex;
    graph.clearMarks();
    vertexStack.push(origem);
    do {
        vertex = vertexStack.pop();
        if (vertex.getNome() == destino.getNome()) {
            cout << "Encontrado: " << vertex.getNome() << ";" << endl;
            found = true;
        } else {
            if (!graph.isMarked(vertex)) {
                graph.markVertex(vertex);
                cout << "Visitando: " << vertex.getNome() << endl;
                Queue adjacents;
                graph.getAdjacents(vertex, adjacents);
                while (!adjacents.isEmpty()) {
                    Vertex adjacent = adjacents.dequeue();
                    if (!graph.isMarked( adjacent )){
                        cout << "Empilhando: " << adjacent.getNome() << endl;
                        vertexStack.push(adjacent );
                    }
                }
            }
        }
    } while (!vertexStack.isEmpty() && !found);
}
```

```
void breadthFirstSearch(Graph& graph, Vertex origem, Vertex destino) {
    Queue vertexQueue; bool found = false; Vertex vertex;
    graph.clearMarks();
    vertexQueue.enqueue(origem);
    do {
        vertex = vertexQueue.dequeue();
        if (vertex.getNome() == destino.getNome()) {
            cout << "Encontrado: " << vertex.getNome() << ";" << endl;
            found = true;
        } else {
            if (!graph.isMarked(vertex)) {
                graph.markVertex(vertex);
                cout << "Visitando: " << vertex.getNome() << endl;
                Queue adjacents;
                graph.getAdjacents(vertex, adjacents);
                while (!adjacents.isEmpty()) {
                    Vertex adjacent = adjacents.dequeue();
                    if (!graph.isMarked( adjacent )){
                        cout << "Enfileirando: " << adjacent.getNome() << endl;
                        vertexQueue.enqueue( adjacent ) ;
                    }
                }
            }
        }
    } while (!vertexQueue.isEmpty() && !found);
}
```


ESTRUTURAS DE DADOS

Grafos (busca)

