## 2016/2

## Projeto e Análise de Algoritmos

## **Teoria dos Grafos**

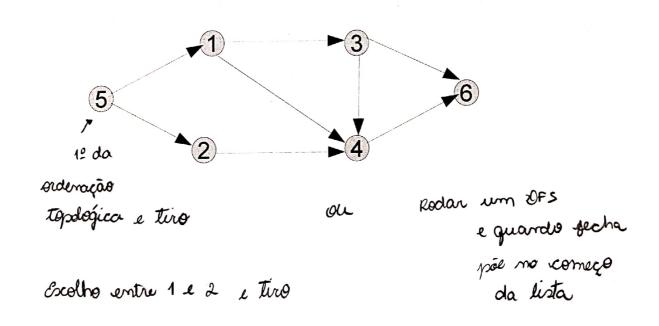
## Prova 1 (12 pontos)

Questão 1 (5 pontos):

a) Uma ordenação topológica de um grafo orientado acíclico é uma ordenação dos seus vértices tal que se um vertice  $\mathbf{u}$  aparece na ordenação antes do que outro vértice  $\mathbf{v}$  então não há caminho no grafo de v para u. Proponha um algoritmo linear (complexidade não superior a O(n+m)) para computar uma ordenação topológica de uma grafo orientado acíclico. Demonstre a corretude do algoritmo e seu custo computatacional.

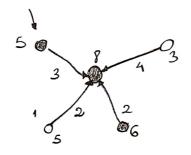
Exemplo:

[5,2,1,3,4,6] é uma das três ordenações topológicas do grafo abaixo.



Questão 2 (5 pontos): Dado um grafo orientado G=(V,E) com pesos nos arcos e um vértice  $s \in V$  conhece-se para todo  $v \in V$  o peso do caminho mínimo de s até v ( $d_{sv}$ ). Desenvolva um algoritmo linear (de complexidade não maior a O(n+m)) para determinar as arestas de todos os caminhos mínimos de s para todo  $v \in V$ .

olhamos custo do vértice anterior e verjecamos se somado com caminho até vértice atual dão o valor que queremos (5+3=8) parte do caminho!



6+2 = 8 também i carninho mínimo

BFS em todo Vertica / aresta

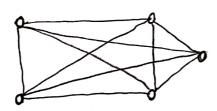
Questão 3 (5 pontos): Deseja-se salvar em disco um conjunto de  $\mathbf{n}$  imagens muito parecidas. Cada imagem  $\mathbf{i}$  tem um tamanho  $\mathbf{t}_i$  e cada par de imagens  $\mathbf{i}$  e  $\mathbf{j}$  tem uma dissimilitude  $\mathbf{d}_{ij}$ = $\mathbf{d}_{ji}$  que é o vez que uma imagem é reconstruída, ela pode ser usada para reconstruir outras imagens. Para economizar espaço deseja-se salvar apenas a informação necessária para poder reconstruir todas as imagens. Já que para todo par de imagens  $\mathbf{i}$  e  $\mathbf{j}$ ,  $\mathbf{d}_{ij}$  é muito menor do que  $\mathbf{t}_i$  e do que  $\mathbf{t}_j$  o ideal é salvar apenas uma imagem e as dissimilitudes necessárias para poder construir o restante delas.

Modele o problema de otimizar o espaço em disco como um problema em grafos e indique qual o problema a ser resolvido.

Guardar a diferença entre elas é mais econômica

cada imagem = soltice

grajo completo, pois cada par tem diferença entre elas



Avoore geradora mínima para as menores digerenças pegamos a menor diferença. Vértice com T menor