Resolução do problema EP06

Geraldo Rodrigues de Melo Neto Gustavo Duarte Ventino Maria Luisa Gabriel Domingues Pedro de Araújo Ribeiro Lucas Marques Pinho Tiago

O Problema:

Alice é uma treinadora de futebol que ocasionalmente leva sua equipe de futebol para explorar a Caveland (que pode ser modelada como um grafo não direcionado, não ponderado e conectado) para um evento especial.

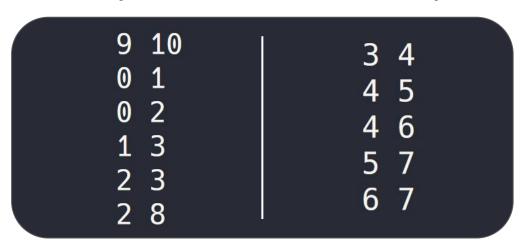
A Caveland é bastante propensa a inundações, mas isso não impede que a Alice e sua equipe de futebol façam o que eles gostam. Você é o Bob, bom amigo da Alice. Você deseja garantir que a Alice e sua equipe de futebol estejam o mais seguros possível, informando a ela quais cruzamentos são mais seguros do que os demais. Você decide que um cruzamento é considerado seguro, quando independente do túnel atualmente inundado, Alice e sua equipe ainda possam sair desse cruzamento até a entrada da Caveland por um caminho não inundado.

Entradas:

A primeira linha contém um número inteiro positivo $2 \le N \le 10000$, que representa o número de vértices;

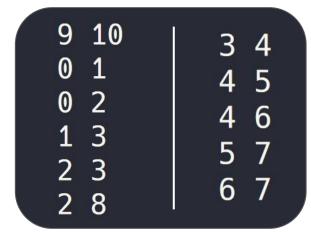
A segunda linha contém um número inteiro positivo $1 \le M \le \min(N (N - 1)/2, 100000)$, que representa a quantidade de arestas;

As próximas linhas contêm as adjacências entre os vértices, ou seja os túneis da Caveland:

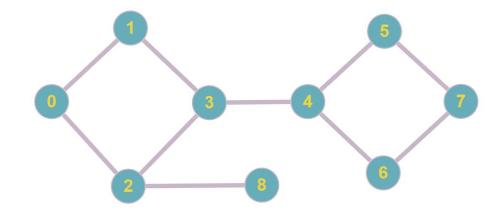


Visualizando as entradas:

Entradas:

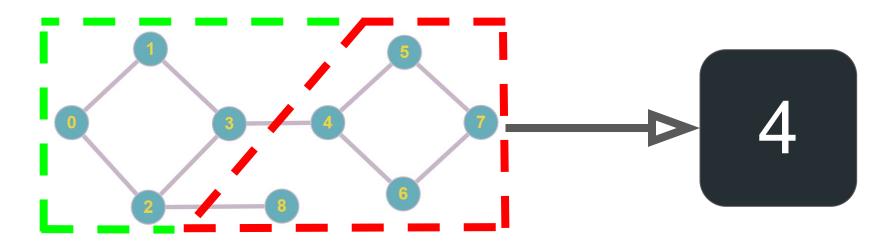


Grafo:



Saídas:

A saída deve consistir em uma única linha contendo a quantidade de cruzamentos seguros.



Nossa Resolução (TAD):

- Graph.hpp: contém, de atributos, um array com os vértices do grafo, e o número vértices.
 - De métodos, contém Getters e Setters básicos para cada atributo, o método de geração do grafo e leitura dos inputs, e funções para buscar as pontes e identificar os vértices seguros.
- Vertex.hpp: contém, de atributos, um array de vértices adjacentes, não possui valor, apenas id e valores status booleanos marcado e seguro.
 - o De métodos, contém Getters e Setters básicos para cada atributo.

 As implementações desses métodos estão descritas nos arquivos .cpp correspondentes.

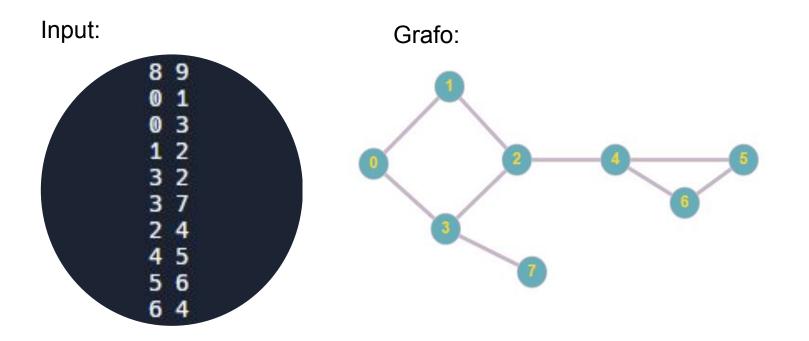
```
#include "Vertex.hpp"
    #include <vector>
                                                                          #include <iostream>
                                                                          #include <fstream>
 3 class Vertex{
    private:
                                                                         class Graph
      int id;
                                                                       6 , {
 6
      bool safe:
                                                                          private:
      bool marked;
                                                                            std::vector<Vertex*> vertices;
      std::vector<Vertex*> adjacency;
8
                                                                            int size:
    public:
10
      Vertex():
                                                                      12
                                                                            Graph();
12
      Vertex(int id);
                                                                      13
                                                                            Graph(int size);
13
14
      int getId();
                                                                            int getSize();
      bool isSafe():
                                                                      16
                                                                            void setSize(int size);
16
      bool isMarked();
      std::vector<Vertex*> getAdjacency();
                                                                            static Graph* readGraph(int *n);
18
                                                                      19
19
      Vertex* getAdjacencyNotColored();
                                                                            void addVertex(Vertex* v);
20
      void setId(int id);
                                                                      22
                                                                            Vertex* getVertex(int id);
22
      void mark():
                                                                      23
      void unmark();
                                                                            void print();
      void setSafe(bool safe);
                                                                            void printVertices();
25
                                                                      26
26
      void addToAdjacency(Vertex *v);
                                                                          void dfsBridges(int u, int *dfs_numbercounter, std::vector<int>&
27
                                                                          dfs_num,std::vector<int>& dfs_low, std::vector<int>&
28
      void print();
                                                                          dfs_parent,std::vector<int>& articulacao,int *dfsRoot, int
29
                                                                          *rootChildren, std::vector<std::pair<int,int>> *pontes);
                                                                      28
30
      void printAdjacency();
                                                                          int dfs(int e, std::vector<std::pair<int,int>> pontes);
    };
                                                                      30
                                                                         };
```

Nossa Resolução consiste em duas etapas:

- Leitura do tamanho do grafo (Vértices e Arestas) e das entradas, além preenchimento do grafo e montagem das listas de adjacência.
 - Usamos para isso a função Graph* Graph::readGraph() da nossa classe de Grafo descrita em Graph.hpp e Graph.cpp.

```
Graph *Graph::readGraph() {
  int entry1, entry2, k;
 Graph *g;
 Vertex *v1, *v2;
  g = new Graph();
  int m,n;
  std::cin >> n;
 g->size = n;
  std::cin >> m;
  for (int i = 0; i < n; i++) {
   v1 = new Vertex(i);
   g->addVertex(v1);
  for (int i = 0; i < m; i++) {
    std::cin >> entry1;
    std::cin >> entry2;
   v1 = g->getVertex(entry1);
   v2 = g->getVertex(entry2);
   v1->addToAdjacency(v2);
   v2->addToAdjacency(v1);
  return q;
```

Vejamos um exemplo:



```
(0,0)
      (1,0)
      (3,0)
(1,0)
      (0,0)
(2,0)
(2,0)
      (1,0)
     (3,0)
(4,0)
(3,0)
      (0,0)
      (2,0)
(7,0)
(4,0)
      (2,0)
(5,0)
(6,0)
(5,0)
      (4,0)
      (6,0)
(6,0)
      (5,0)
(4,0)
(7,0)
      (3,0)
```

Agora que temos as nossas listas de adjacência montadas, podemos começar a resolver o problema procurando por pontes no grafo.

- Usamos a busca em profundidade do Hopcroft & Tarjan para determinação de pontes no grafo, e para descobrir quais pontos continuam alcançáveis apartir do vértice 0 quando essas pontes são bloqueadas.
 - Usamos para isso duas funções:
 - void Graph::dfsBridges(...) (DFS HOPCROFT TARJAN QUE MARCA AS PONTES).
 - int Graph::dfs(int id, std::vector<std::pair<int, int>> pontes).

(DFS NORMAL QUE VERIFICA, CONSIDERANDO AS PONTES, QUAIS VÉRTICES PODEMOS ALCANÇAR NO GRAFO A PARTIR DA ENTRADA).

```
61 void Graph::dfsBridges(int u, int *dfs_numbercounter,
    std::vector<int> &dfs num.
                           std::vector<int> &dfs_low,
    std::vector<int> &dfs parent,
                            int *dfsRoot,
                            int *rootChildren,
65 ~
                           std::vector<std::pair<int, int>>
    *pontes) {
      *dfs numbercounter = *dfs numbercounter + 1;
      dfs_num.at(u) = *dfs_numbercounter;
68
      dfs_low.at(u) = dfs_num.at(u);
69 .
      for (auto v : getVertex(u)->getAdjacency()) {
70 v
        if (dfs_num.at(v->getId()) == -1 /*unvisited*/) {
          dfs_parent.at(v->getId()) = u;
          if (u == *dfsRoot)
            *rootChildren = *rootChildren + 1;
          dfsBridges(v->getId(), dfs_numbercounter, dfs_num,
    dfs_low, dfs_parent,
                     dfsRoot, rootChildren, pontes);
          if (dfs_low.at(v->getId()) > dfs_num.at(u)) {
79 .
80
            pontes->push back(std::make pair(v->getId(), u));
          dfs low.at(u) = std::min(dfs low.at(u), dfs low.at(v-
    >getId()));
        } else if (v->getId() != dfs_parent.at(u)) {
84 🗸
          dfs_low.at(u) = std::min(dfs_low.at(u), dfs_low.at(v-
    >getId()));
```

AQUI USAMOS O DFS HOPCROFT TARJAN PARA IDENTIFICAR AS PONTES.

```
int Graph::dfs(int e, std::vector<std::pair<int, int>> pontes) {
 int u, ret = 0;
 std::stack<int> stack;
 stack.push(e);
 bool flag = false;
 while (!stack.empty()) {
   u = stack.top();
   stack.pop();
   Vertex *v = getVertex(u);
   if (!v->isMarked()) {
     v->mark();
     v->setSafe(true);
     ret++;
     for (Vertex *i : v->getAdjacency()) {
       if (!i->isMarked()) {
         for (auto p : pontes) {
           flag = (v->getId() == p.first && i->getId() == p.second) ||
                   (v->qetId() == p.second && i->qetId() == p.first);
           if (flag)
             break;
```

AQUI NÓS VERIFICAMOS QUAIS VÉRTICES SÃO ALCANÇÁVEIS A PARTIR DA ENTRADA DA CAVERNA (VÉRTICE 0).

FIM

Referências:

Imagens de grafos tiradas de: https://graphonline.ru/en/#

Repositório com os códigos fonte: https://replit.com/@Ventinos/TG-EP03?v=1