Algoritmos em Grafos

Wladimir Araújo Tavares 1

¹Universidade Federal do Ceará - Campus de Quixadá

26 de abril de 2017

Busca em largura

- Diâmetro de uma árvore
- Centro de uma árvore
- Diâmetro de um grafo
- Busca em profundidade
 - Ordenação Topológica
 - Componentes Conexas de grafos não direcionados
 - Grafo direcionado fortemente conexo
 - Componentes Fortemente Conexas em grafos direcionados
 - Ponto de articulação
 - Pontes
- Coloração Gulosa
- Exercício: k-coloração
- Exercício: Número de caminhos
- 6 Exercício: Percurso de Euler em grafos não direcionados
- 7 Exercício: Percurso de Euler em grafos direcionados

Grafos

- Uma estrutura matemática formada por um conjunto de *n* vértices e um conjunto de *m* arestas.
- As arestas conectam pares de vértices. As arestas podem ser direcionadas ou não.

- Busca em largura
 - Diâmetro de uma árvore
 - Centro de uma árvore
 - Diâmetro de um grafo
- Busca em profundidade
 - Ordenação Topológica
 - Componentes Conexas de grafos não direcionados
 - Grafo direcionado fortemente conexo
 - Componentes Fortemente Conexas em grafos direcionados
 - Ponto de articulação
 - Pontes
- Coloração Gulosa
- 4 Exercício: k-coloração
- Exercício: Número de caminhos
- 6 Exercício: Percurso de Euler em grafos não direcionados
- 7 Exercício: Percurso de Euler em grafos direcionados

Busca em largura

Algorithm 1 Algoritmo BFS

```
1: function BFS(G, s)
 2:
         for cada v \in V(G) do
 3:
             cor[v] \leftarrow BRANCO
            \pi[v] \leftarrow NULL
 5:
             d[v] \leftarrow \infty
6:
     cor[s] \leftarrow CINZA
7:
8:
      d[s] \leftarrow 0
     Q \leftarrow \emptyset
9:
         ENQUEUE(s)
10:
         while Q \neq \emptyset do
11:
              u \leftarrow DEQUEUE(Q)
12:
             for cada v \in Adj[u] do
13:
                  if cor[v] = BRANCO then
14:
                      cor[v] \leftarrow CINZA
15:
                      d[v] \leftarrow d[u] + 1
16:
                      \pi[v] \leftarrow u
17:
                      ENQUEUE(Q, v)
18:
              cor[u] \leftarrow PRETO
```

Bons e maus sujeitos

1 Existem dois tipos de lutadores profissionais: "bons sujeitos"e "maus sujeitos". Entre qualquer par de lutadores profissionais pode ou não haver rivalidade. Suponha que temos n lutadores e uma lista de m pares de lutadores para os quais existem rivalidades. Forneça um algoritmo de tempo O(n+m) que determina se é possível designar alguns dos lutadores como bons sujeitos e os restantes como maus sujeitos, de tal forma que a rivalidade ocorra em cada caso entre um bom sujeito e um mau sujeito.

Bons e maus sujeitos

Algorithm 2 Algoritmo BOM_E_MAL

- 1: function BOM_E_MAL(*G*)
- 2: Execute a quantidade de BFS necessárias até que todos os vértices sejam visitados.
- 3: Atribua a todos os lutadores cuja distância é par para ser "bom sujeito" e os lutadores cuja distância é ímpar para ser "mal sujeito".
- 4: Verifique se a rivalidade em cada aresta acontece entre um "bom sujeito"e um "mal sujeito."

Diâmetro de uma árvore

2 O diâmetro de uma árvore T=(V,E) é dado por $\max_{u,v\in V}d(u,v)$, onde d(u,v) é a distância mínima entre os vértices u e v, ou seja, o diâmetro é a maior das menores distâncias na árvore. Forneça um algoritmo eficiente para calcular o diâmetro de uma árvore e analise o tempo de execução de seu algoritmo.

Diâmetro de uma árvore

Algorithm 3 Algoritmo diâmetro de uma árvore

- 1: function DIAMETER(T)
- 2: Execute uma BFS a partir de um vértice qualquer. Seja *u* o vértice mais distante encontrado pela BFS.
- 3: Execute uma BFS a partir de u.
- 4: A maior distância encontrada pela segunda BFS é o diâmetro da árvore T.

Centro de uma árvore

3 A excentricidade de um vértice v, denotado por E(v), é a distância mínima de v até o vértice mais longe de v. O centro de um grafo são os vértices que tem o menor valor de excentricidade. Encontre o centro de uma árvore T.

Diâmetro de um grafo

2 O diâmetro de um grafo G = (V, E) é dado por $\max_{v \in V} E(v)$, onde E(v) é a distância mínima entre o vértice v até o vértice mais longe de v, ou seja, o diâmetro é a maior das menores distâncias em um grafo. Forneça um algoritmo eficiente para calcular o diâmetro de um grafo e analise o tempo de execução de seu algoritmo.

- Busca em largura
 - Diâmetro de uma árvore
 - Centro de uma árvore
 - Diâmetro de um grafo
- Busca em profundidade
 - Ordenação Topológica
 - Componentes Conexas de grafos não direcionados
 - Grafo direcionado fortemente conexo
 - Componentes Fortemente Conexas em grafos direcionados
 - Ponto de articulação
 - Pontes
- Coloração Gulosa
- 4 Exercício: k-coloração
- Exercício: Número de caminhos
- 6 Exercício: Percurso de Euler em grafos não direcionados
- TEXERCÍCIO: Percurso de Euler em grafos direcionados

Algorithm 4 Algoritmo DFS

```
1: function DFS(G)

2: for cada v \in V(G) do

3: cor[v] \leftarrow BRANCO

4: \pi[v] \leftarrow NULL

5: tempo \leftarrow 0

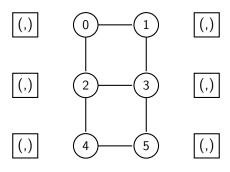
6: for cada v \in V(G) do

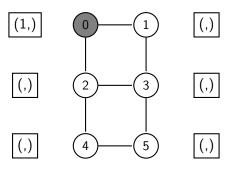
7: if cor[v] = BRANCO then

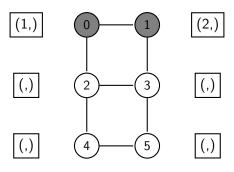
8: DFS\_VISIT(v)
```

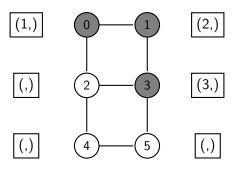
Algorithm 5 Algoritmo DFS_VIST

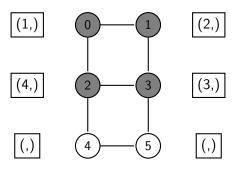
```
1: function DFS_VISIT(v)
2:
        cor[v] \leftarrow CINZA
        tempo \leftarrow tempo + 1
3:
        chegada[v] \leftarrow tempo
4.
        for cada u \in Adi[v] do
 5:
            if cor[u] = BRANCO then
6:
                 \pi[u] \leftarrow v
7:
                 DFS_VISIT(u)
 8:
9.
        cor[u] \leftarrow PRETO
        tempo \leftarrow tempo + 1
10:
        partida[u] \leftarrow tempo
11:
```

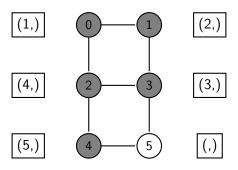


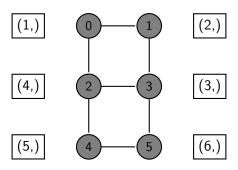


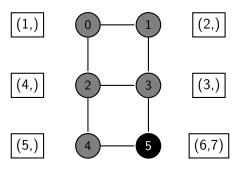


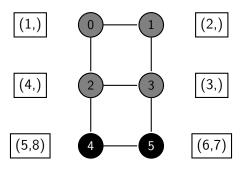


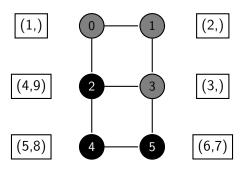


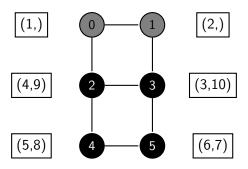


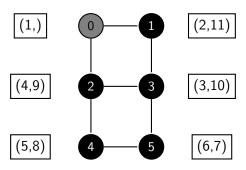


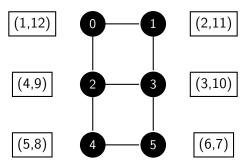












Classificação de arestas em grafos não-direcionado

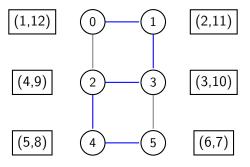
• A aresta (u, v) é uma **aresta da árvore** se v foi descoberto primeiro pela exploração da aresta (u, v).

$$chegada[u] < chegada[v] < partida[v] < partida[u]$$
 (1)

A aresta (u, v) é uma aresta de retorno se ela conecta um vértice u
a um ancestral v em uma árvore da busca em profundidade.. Então,

$$chegada[v] < chegada[u] < partida[u] < partida[v]$$
 (2)

Classificação de arestas em grafos não-direcionado



Classificação de arestas em grafos não-direcionado

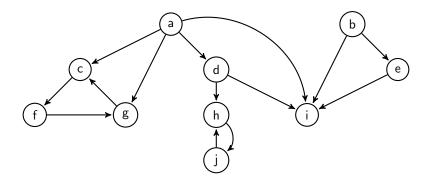
- A aresta (u, v) é uma **aresta da árvore** se v foi descoberto primeiro pela exploração da aresta (u, v).
- A aresta (u, v) é uma aresta de retorno se ela conecta um vértice u
 a um ancestral v em uma árvore da busca em profundidade.
- A aresta (u, v) é uma aresta direta se ela conecta um vértice u a um descendente v em uma árvore de busca em profundidade.
- A aresta (u, v) é uma aresta cruzada se ela conecta um vértice que não seja ancestral do outro.

Classificação de arestas em grafos direcionado

A classificação pode ser definida quando a aresta (u, v) é explorada primeiro, se a cor de v for

- BRANCO indica uma aresta de árvore.
- CINZA indica uma aresta de retorno.
- PRETO e chegada[u] < chegada[v] indica uma aresta direta.
- PRETO e chegada[u] > chegada[v] indica uma aresta cruzada.

Classificação de arestas em grafos direcionado



Aplicações da DFS com tempo de chegada e partida:

- Ordenação topológica em um grafo direcionado acíclico.
- Detecção de componentes conexas em grafos não-direcionados.
- Determina se um grafo direcionado é fortemente conexo
- Detecção de componentes fortemente conexa em grafos direcionados.
- Detecção de ciclos em grafos direcionados e não-direcionados.
- Encontrar pontes e articulações.

Ordenação Topológica

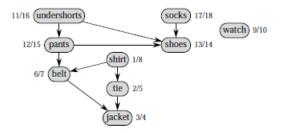


Figura O professor Bumstead ordena topologicamente sua roupa ao se vestir. Cada aresta orientada (u, v) representa que a peça u deve ser vestida antes da peça v

Ordenação Topológica

Algorithm 6 Algoritmo Ordenação Topológica(G)

- function TOPOLOGICAL_SORT(G)
- 2: CHAMAR DFS(S) para calcular partida[v] para cada vértice v
- 3: à medida que cada vértice é terminado, inserir o vértice à frente de uma lista ligada
- 4: **return** lista ligada de vértices

Ordenação Topológica

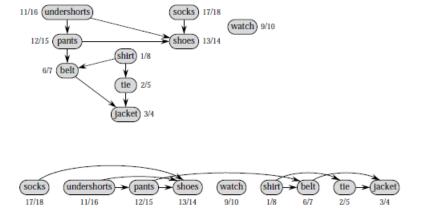


Figura O professor Bumstead ordena topologicamente sua roupa ao se vestir. Cada aresta orientada (u, v) representa que a peça u deve ser vestida antes da peça v

Componentes Conexas em grafos não direcionados

Algorithm 7 Algoritmo DFS_COMPONENTE

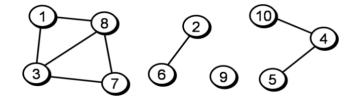
```
1: function DFS_COMPONENTE(G)
        for cada v \in V(G) do
            cor[v] \leftarrow BRANCO
 3:
            \pi[v] \leftarrow NULL
 4:
 5:
        tempo \leftarrow 0
        cont \leftarrow 0
 6:
        for cada v \in V(G) do
 7:
            if cor[v] = BRANCO then
 8.
                cont \leftarrow cont + 1
9:
                DFS_{VISIT}(v, cont)
10:
```

Componentes Conexas em grafos não direcionados

Algorithm 8 Algoritmo DFS_VIST

```
1: function DFS_VISIT(v, cont)
        cor[v] \leftarrow CINZA
 2:
 3:
        cc[v] \leftarrow cont
         tempo \leftarrow tempo + 1
 4.
        chegada[v] \leftarrow tempo
 5:
        for cada u \in Adi[v] do
 6:
             if cor[u] = BRANCO then
 7:
                 \pi[u] \leftarrow v
 8.
                 DFS_VISIT(u, cont)
 9.
         cor[u] \leftarrow PRETO
10:
         tempo \leftarrow tempo + 1
11:
         partida[u] \leftarrow tempo
12:
```

Componentes Conexas em grafos não direcionados



FiguraO algoritmo encontra 4 componentes conexas: $\{1,3,7,8\}$, $\{2,6\},\{9\}$ e $\{4,5,10\}$

Grafo direcionado fortemente conexo

Um grafo direcionado é fortemente conexo se:

- $DFS_{-}VISIT(G, v)$ visita todos os vértices de G, então existe um caminho de v para todos outros vértices de G.
- $DFS_{-}VISIT(G^{T}, v)$ visita todos os vértices de G, então existe um caminho de todos os outros vértices de G para v.

Grafo direcionado fortemente conexo

Algorithm 9 STRONGLY_CONNECTED(G)

```
    function STRONGLY_CONNECTED(G)

2:
        for cada v \in V(G) do
3:
            cor[v] \leftarrow BRANCO
            \pi[v] \leftarrow NULL
5:
       CHAMAR DFS_VISIT(G, v)
6:
        if \exists v \ cor[v] = BRANCO \ then
7:
            return false
8:
       Calcule G^T
9:
        for cada v \in V(G) do
10:
            cor[v] \leftarrow BRANCO
11:
            \pi[v] \leftarrow NULL
12:
        CHAMAR DFS_{-}VISIT(G^{T}, v)
13:
        if \exists v \ cor[v] = BRANCO \ then
14:
            return false
15:
        else
16:
            return true
```

- Um componente fortemente conexa em um grafo direcionado em G = (V, E) é um conjunto maximal de vértice $C \subseteq V$ tal que para todo par de vértice u e v em C, temos ao mesmo tempo $u \to v$ e $v \to u$.
- Se u e v são acessíveis um a partir do outro em G se somente se eles são acessíveis um a partir do outro em G^T .

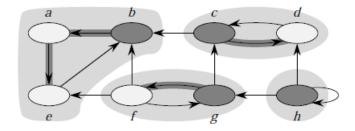


Figura As componentes fortemente conexas de G são mostradas como regiões sombreadas.

Algorithm 10 STRONGLY_CONNECTED_COMPONENTS(G)

- 1: **function** STRONGLY_CONNECTED_COMPONENTS(G)
- 2: CHAMAR DFS(G) para calcular partida[v] para cada vértice v em O(V+E)
- 3: Calcular G^T em O(V + E)
- 4: CHAMAR DFS(G^T) mas , no loop principal do DFS, considerar os vértices em ordem decrescente de partida[v]
- 5: Dar sáida aos vértices de cada árvore da floresta da busca primeiro na profundidade como uma componente fortemente conexa separadamente.

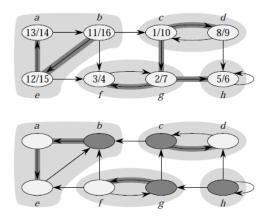


Figura As componentes fortemente conexas de G são mostradas como regiões sombreadas.

Algoritmo de Tarjan - SCC

Algorithm 11 Algoritmo TARJAN

```
1: function TARJAN(G)

2: index \leftarrow 0

3: for cada v \in V do

4: v.index \leftarrow NULL

5: v.onStack \leftarrow false

6: for cada v \in V(G) do

7: if v.index = NULL then

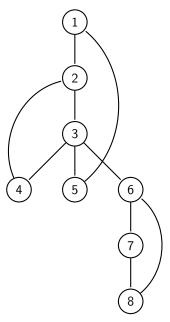
8: strongconnect(v)
```

Algoritmo de Tarjan - SCC

Algorithm 12 Algoritmo strongconnect(v)

```
1: function strongconnect(v)
2:
        v.index \leftarrow index
 3:
        v.lowlink \leftarrow index
        index \leftarrow index + 1
5:
        push(S, v)
6:
        v.onStack \leftarrow true
7:
        for cada u \in Adj[v] do
8:
            if u.index = NULL then
9:
                strongconnect(u)
10:
                 v.lowlink \leftarrow min(v.lowlink, u.lowlink)
11:
            else if u.onStack then
12:
                 v.lowlink \leftarrow min(v.lowlink, u.index)
13:
        if v.lowlink = v.index then
14:
            inicialize uma componente fortemente conexa
15:
            repeat
16:
                w \leftarrow pop(S)
17:
                 w.onStack \leftarrow false
18:
                Adiciona w a componente fortemente conexa atual
19:
            until w = v
20:
            Imprima a componente fortemente conexa
```

- Um vértice v em um grafo conexo não orientado G = (V, E) é uma **articulação** se sua remoção torna o grafo desconexo.
- Uma aresta e em um grafo conexo não orientado G = (V, E) é uma **ponte** se sua remoção torna o grafo desconexo



FiguraOs vértices 3 e 6 são pontos de articulação e aresta {3,6} é uma ponte.

Lemma

Seja v a raiz de G_{π} , então v é ponto de articulação se somente se ele tem pelo menos dois filhos.

Demonstração.

Se v tem somente um filho, isso significa que qualquer vértice pode ser alcançado a partir desse filho. Logo, tirando v de G não tornaria desconexo. Se v tem mais de um filho, isso significa que não podemos alcançar todos os vértices a partir de qualquer um dos filhos. Nesse caso, devemos passar por v para ir para vértices em subárvores diferentes. Logo, retirar v torna o G desconexo.

Lemma

Se v é um ponto de articulação se somente se v tem um filho s tal que não existe uma aresta de retorno de s ou de qualquer descendente de s para um ancestral próprio de v.

Demonstração.

se v tem um filho s tal que não existe uma aresta de retorno de s ou de qualquer descendente de s para um ancestral próprio de v. Então a retirada de v torna o grafo desconexo, os vértices da sub-árvore de s não alcançam os vértices ancestrais próprio de v. Caso contrário, se retiramos v, um caminho de s ou qualquer descendente de s para um ancestral próprio de v existe usando a aresta de retorno.

Algorithm 13 Algoritmo DFS_ARTICULACAO

```
1: function DFS_ARTICULACAO(G)
       for cada v \in V(G) do
2:
           cor[v] \leftarrow BRANCO
3:
           \pi[v] \leftarrow NULL
4:
           articulacao[v] \leftarrow false
5:
       altura \leftarrow 0
6:
       for cada v \in V(G) do
7:
           if cor[v] = BRANCO then
8:
               DFS_VISIT(v, altura)
9:
```

Algorithm 14 Algoritmo DFS_VISIT(v, altura)

```
1: function DFS_VISIT(v, altura)
 2:
         cor[v] \leftarrow CINZA
 3:
         altura \leftarrow altura + 1
         nivel[v] \leftarrow menor[v] \leftarrow altura
 5:
         filhos \leftarrow 0
 6:
         for cada u \in Adi[v] do
 7:
             if cor[u] = BRANCO then
8:
                  filhos \leftarrow filhos + 1
9:
                  \pi[u] \leftarrow v
10:
                  DFS_VISIT(u, altura)
11:
                  menor[v] \leftarrow min(menor[v], menor[u])
12:
                  if nivel[v] \neq 1 \land menor[u] > nivel[v] then
13:
                       articulacao[v] \leftarrow true
14:
              if cor[u] = CINZA \wedge \pi[v] \neq u then
15:
                  menor[v] \leftarrow min(menor[v], nivel[u])
16:
         if nivel[v] = 1 \land filhos > 1 then
17:
              articulacao[v] \leftarrow true
18:
         cor[u] \leftarrow PRETO
```

Ponte

- Uma aresta de G é uma ponte se somente se ela n\u00e3o reside em qualquer ciclo simples de G.
- Uma aresta $e = \{u, v\}$ é uma ponte em G_{Π} se somente se menor[v] = nivel[v].

Ponte

Algorithm 15 Algoritmo DFS_VISIT(v, altura)

```
1: function DFS_VISIT(v, altura)
 2:
         cor[v] \leftarrow CINZA
 3:
        altura \leftarrow altura + 1
         nivel[v] \leftarrow menor[v] \leftarrow altura
 5:
         filhos \leftarrow 0
6:
         for cada u \in Adi[v] do
 7:
             if cor[u] = BRANCO then
8:
                 filhos \leftarrow filhos + 1
9:
                 \pi[u] \leftarrow v
10:
                  DFS_VISIT(u, altura)
11:
                  menor[v] \leftarrow min(menor[v], menor[u])
12:
              if cor[u] = CINZA \wedge \pi[v] \neq u then
13:
                  menor[v] \leftarrow min(menor[v], nivel[u])
14:
         if menor[v] == nivel[v] \land \pi[v] \neq NULL then
15:
              (\pi[v], v) é uma ponte
16:
         cor[u] \leftarrow PRETO
```

- Busca em largura
 - Diâmetro de uma árvore
 - Centro de uma árvore
 - Diâmetro de um grafo
- Busca em profundidade
 - Ordenação Topológica
 - Componentes Conexas de grafos não direcionados
 - Grafo direcionado fortemente conexo
 - Componentes Fortemente Conexas em grafos direcionados
 - Ponto de articulação
 - Pontes
- Coloração Gulosa
- 4 Exercício: k-coloração
- Exercício: Número de caminhos
- 6 Exercício: Percurso de Euler em grafos não direcionados
- 7 Exercício: Percurso de Euler em grafos direcionados

• Uma coloração de um grafo G = (V, E) é um função $cor : V \to C$, onde C é um conjunto de cores, tal que para cada aresta $\{u, v\} \in E$, tem-se $cor(u) \neq cor(v)$

- Uma coloração de um grafo G = (V, E) é um função $cor : V \to C$, onde C é um conjunto de cores, tal que para cada aresta $\{u, v\} \in E$, tem-se $cor(u) \neq cor(v)$
- Uma k-coloração de G é uma coloração que utiliza k cores.

- Uma coloração de um grafo G = (V, E) é um função $cor : V \to C$, onde C é um conjunto de cores, tal que para cada aresta $\{u, v\} \in E$, tem-se $cor(u) \neq cor(v)$
- Uma k-coloração de G é uma coloração que utiliza k cores.
- O número cromático de um grafo G, denotado por $\chi(G)$, é o menor número de cores k tal que existe uma k-coloração de G.

- Uma coloração de um grafo G = (V, E) é um função $cor : V \to C$, onde C é um conjunto de cores, tal que para cada aresta $\{u, v\} \in E$, tem-se $cor(u) \neq cor(v)$
- Uma k-coloração de G é uma coloração que utiliza k cores.
- O número cromático de um grafo G, denotado por $\chi(G)$, é o menor número de cores k tal que existe uma k-coloração de G.
- Uma coloração gulosa considera os vértices de um grafo em uma ordem específica v_1, v_2, \ldots, v_n e atribui a cada vértice a menor cor disponível que não está sendo usada por nenhum vizinho de v_i .

Algorithm 16 Algoritmo GREEDY_COLORING(G, order)

```
1: function GREEDY_COLORING(G, order)
 2:
         for v \in V do
 3:
              cor[v] \leftarrow 0
         max\_color \leftarrow 0
 4:
 5:
         for i \leftarrow 1 até |V| do
 6:
              v \leftarrow order[i]
 7:
              for j \leftarrow 1 até max\_color do
8:
                  disponivel[i] \leftarrow true
9:
              for u \in Adj[v] do
10:
                   if cor[u] \neq 0 then
11:
                       disponivel[cor[u]] \leftarrow false
12:
              k \leftarrow 0
13:
              for i \leftarrow 1 até max\_color do
14:
                   if disponivel[i] then
15:
                       k \leftarrow i
16:
              if k = 0 then
17:
                   max\_color \leftarrow max\_color + 1
18:
                   cor[v] \leftarrow max\_color
19:
              else
20:
                   cor[v] \leftarrow k
```

- Busca em largura
 - Diâmetro de uma árvore
 - Centro de uma árvore
 - Diâmetro de um grafo
- Busca em profundidade
 - Ordenação Topológica
 - Componentes Conexas de grafos não direcionados
 - Grafo direcionado fortemente conexo
 - Componentes Fortemente Conexas em grafos direcionados
 - Ponto de articulação
 - Pontes
- 3 Coloração Gulosa
- 4 Exercício: k-coloração
- Exercício: Número de caminhos
- 6 Exercício: Percurso de Euler em grafos não direcionados
- 7 Exercício: Percurso de Euler em grafos direcionados

k-coloração

1 Forneça um algoritmo que dado um grafo G, determine se G admite uma k-coloração ou não e mostre todas as k-coloração possíveis.

- Busca em largura
 - Diâmetro de uma árvore
 - Centro de uma árvore
 - Diâmetro de um grafo
- Busca em profundidade
 - Ordenação Topológica
 - Componentes Conexas de grafos não direcionados
 - Grafo direcionado fortemente conexo
 - Componentes Fortemente Conexas em grafos direcionados
 - Ponto de articulação
 - Pontes
- Coloração Gulosa
- 4 Exercício: k-coloração
- Exercício: Número de caminhos
- 6 Exercício: Percurso de Euler em grafos não direcionados
- TEXERCÍCIO: Percurso de Euler em grafos direcionados

Exercícios

2 Forneça um algoritmo de tempo linear que tome como entrada um grafo acíclico orientado G=(V,E) e dois vértice s e t, e devolva o número de caminhos de s para t em G. Por exemplo, existem exatamente quatro caminhos do vértice p para o vértice p: pov, poryu, posryv e psryu. (Seu algoritmo só precisa contar os caminhos, não listá-los.)

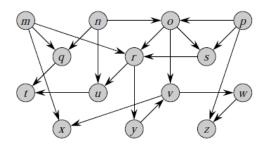


Figura Grafo Direcionado Acíclico

- Busca em largura
 - Diâmetro de uma árvore
 - Centro de uma árvore
 - Diâmetro de um grafo
- Busca em profundidade
 - Ordenação Topológica
 - Componentes Conexas de grafos não direcionados
 - Grafo direcionado fortemente conexo
 - Componentes Fortemente Conexas em grafos direcionados
 - Ponto de articulação
 - Pontes
- Coloração Gulosa
- 4 Exercício: k-coloração
- Exercício: Número de caminhos
- 6 Exercício: Percurso de Euler em grafos não direcionados
- 7 Exercício: Percurso de Euler em grafos direcionados

Exercícios

- 3 Um percurso de Euler de um grafo não direcionado conectado de Euler G = (V, E) é um ciclo que percorre cada aresta de G exatamente uma vez, embora possa alcançar um vértice mais de uma vez.
 - Mostre que G tem um percurso de Euler se e somente se o grau(v) é par, para cada vértice $v \in V(G)$.
 - **2** Descreva um algoritmo de tempo O(E) para encontrar um percurso de Euler de G se existir um.

- Busca em largura
 - Diâmetro de uma árvore
 - Centro de uma árvore
 - Diâmetro de um grafo
- Busca em profundidade
 - Ordenação Topológica
 - Componentes Conexas de grafos não direcionados
 - Grafo direcionado fortemente conexo
 - Componentes Fortemente Conexas em grafos direcionados
 - Ponto de articulação
 - Pontes
- Coloração Gulosa
- 4 Exercício: k-coloração
- Exercício: Número de caminhos
- 6 Exercício: Percurso de Euler em grafos não direcionados
- TEXERCÍCIO: Percurso de Euler em grafos direcionados

Exercícios

- 3 Um percurso de Euler de um grafo direcionado conectado de Euler G = (V, E) é um ciclo que percorre cada aresta de G exatamente uma vez, embora possa alcançar um vértice mais de uma vez.
 - Mostre que G tem um percurso de Euler se e somente se o grau_entrada(v) for igual ao grau_saída[v], para cada vértice $v \in V(G)$.
 - **2** Descreva um algoritmo de tempo O(E) para encontrar um percurso de Euler de G se existir um.