

그래프

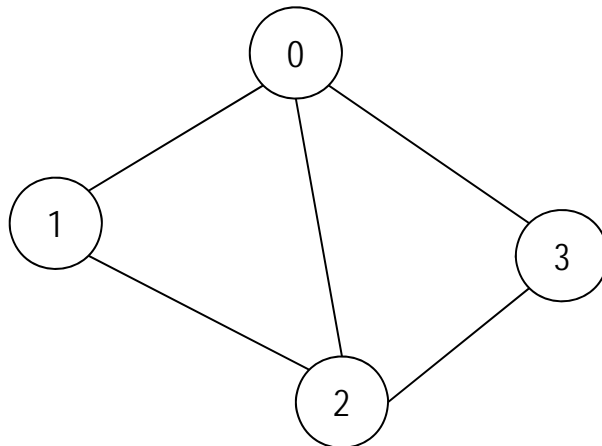
그래프



- 그래프(graph)는 정점(vertex)들의 집합 V 와 간선(edge)들의 집합 E 로 정의된다.
- 그래프는 간선의 방향성 유무에 따라 무방향 그래프와 방향 그래프로 구분된다.

$$V = \{ 0, 1, 2, 3 \}$$

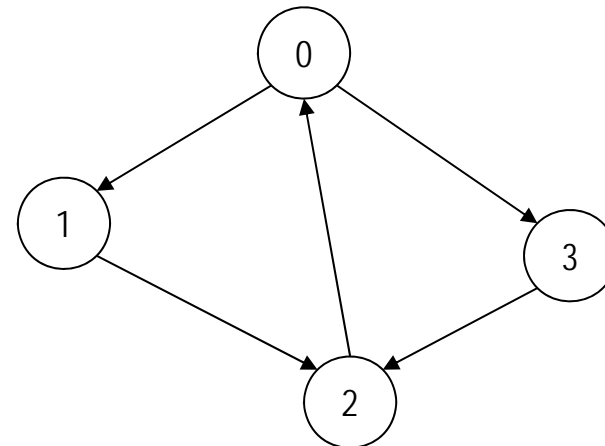
$$E = \{ (0,1), (0,2), (0,3), (1,2), (2,3) \}$$



무방향 그래프(undirected graph)

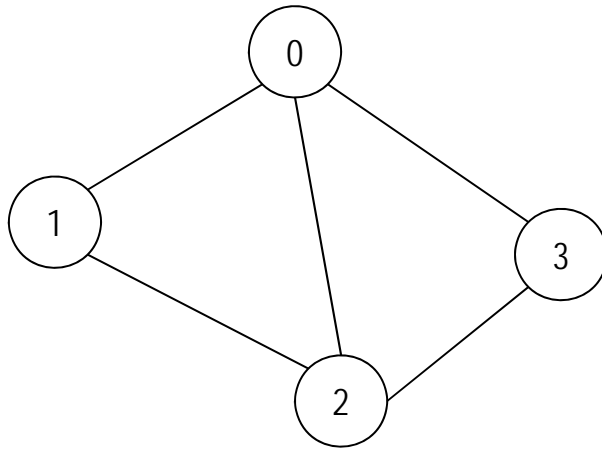
$$V = \{ 0, 1, 2, 3 \}$$

$$E = \{ \langle 0,1 \rangle, \langle 0,3 \rangle, \langle 1,2 \rangle, \langle 2,0 \rangle, \langle 3,2 \rangle \}$$

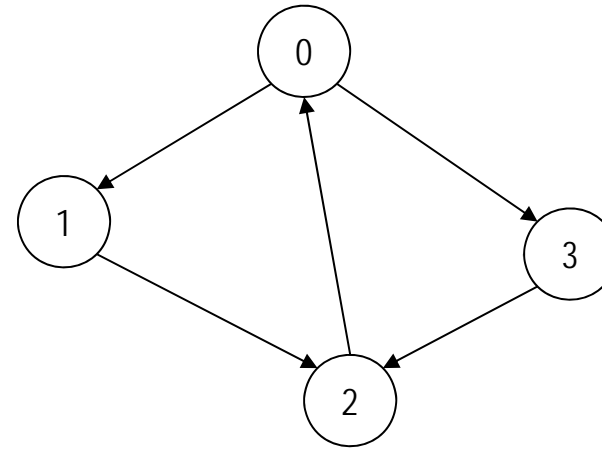


방향 그래프(directed graph)

그래프 표현: 인접행렬(adjacency matrix)

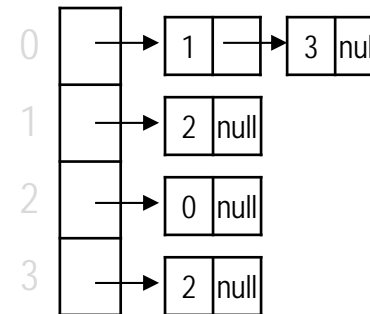
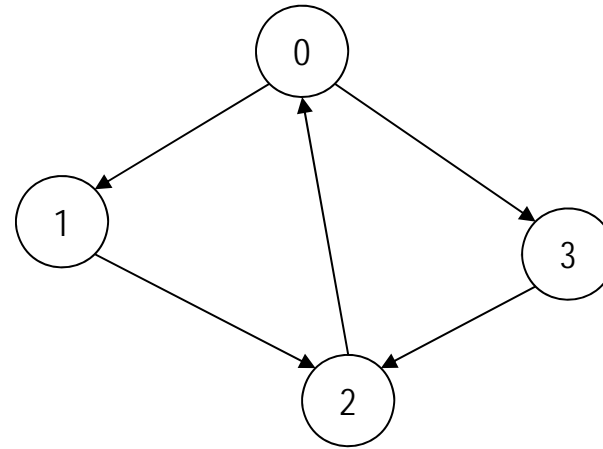
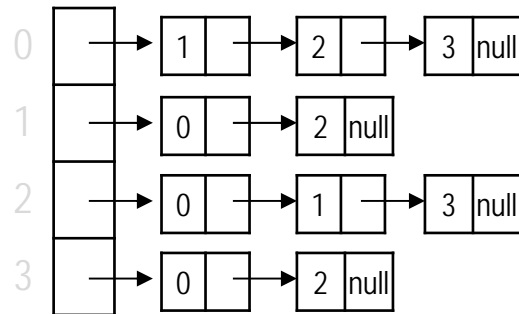
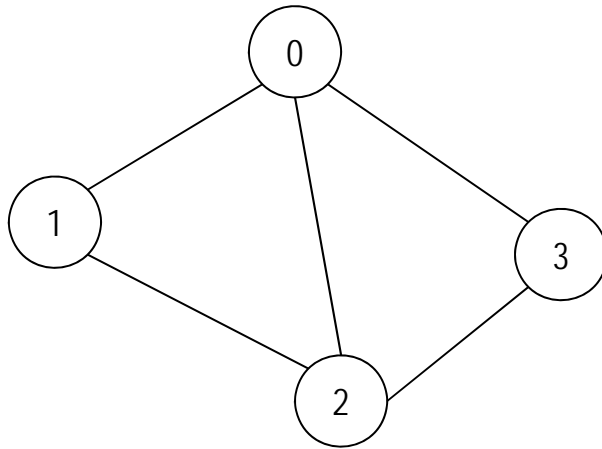


	0	1	2	3
0	0	1	1	1
1	1	0	1	0
2	1	1	0	1
3	1	0	1	0



	0	1	2	3
0	0	1	0	1
1	0	0	1	0
2	1	0	0	0
3	0	0	1	0

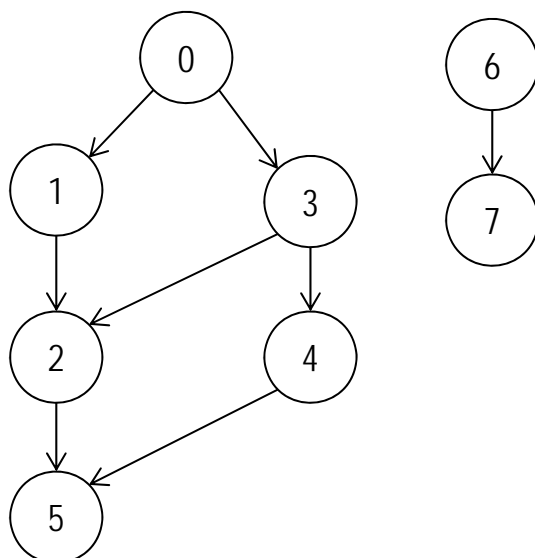
그래프 표현: 인접리스트(adjacency list)



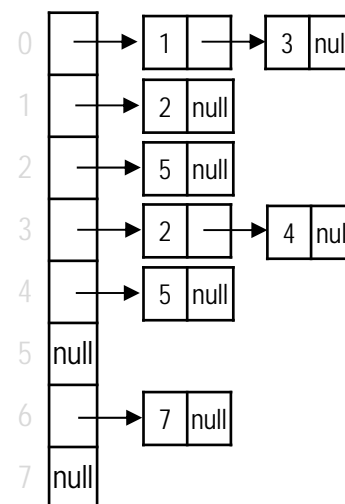
그래프 표현

$V = \{0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7\}$

$E = \{ \langle 0,1 \rangle, \langle 0,3 \rangle, \langle 1,2 \rangle, \langle 3,2 \rangle, \langle 3,4 \rangle, \langle 2,5 \rangle, \langle 4,5 \rangle, \langle 6,7 \rangle \}$



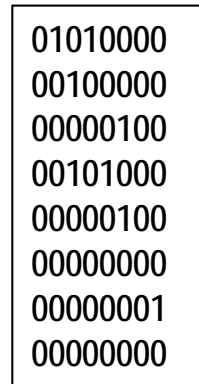
	0	1	2	3	4	5	6	7
0		1		1				
1			1					
2						1		
3			1		1			
4						1		
5								
6								1
7								



int V=8; \longrightarrow V = { 0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7 }

String input="0 1 0 3 1 2 3 2 3 4 2 5 4 5 6 7"; \longrightarrow E = { <0,1>, <0,3>, <1,2>, <3,2>, <3,4>, <2,5>, <4,5>, <6,7> }

```
String      s[]=input.split("\\s+");
for (int i = 0; i < s.length; i+=2){
    int    v1=Integer.parseInt(s[i]);
    int    v2=Integer.parseInt(s[i+1]);
    adjMat[v1][v2]=1;
}
for (int i = 0; i < adjMat.length; i++) {
    for (int j = 0; j < adjMat[i].length; j++) {
        System.out.print(adjMat[i][j]);
    }
    System.out.println();
}
```



실습: 무방향 그래프로 처리하도록 코드를 수정하시오.

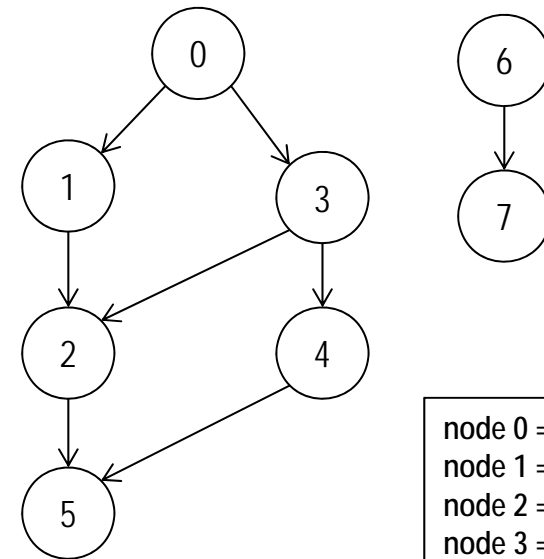
그래프 표현: 인접리스트

```
public class Test {
    public static void main(String[] args) {
```

```
        int V=8;           → V = { 0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7 }
        String input="0 1 0 3 1 2 3 2 3 4 2 5 4 5 6 7"; → E = { <0,1>,<0,3>,<1,2>,<3,2>,<3,4>,<2,5>,<4,5>,<6,7> }
```

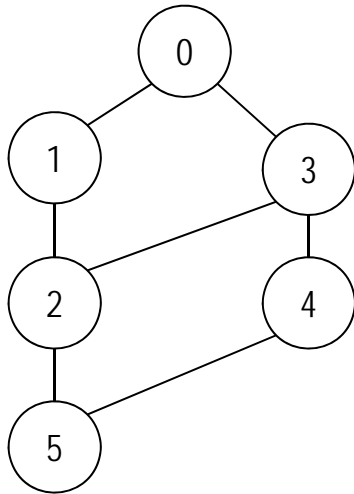
```
        LinkedList<Integer> adjList[]=new LinkedList[V];
        for (int i = 0; i < adjList.length; i++){
            adjList[i]=new LinkedList<>();
        }
        String s[]=input.split("\\s+");
        for (int i = 0; i < s.length; i+=2){
            int v1=Integer.parseInt(s[i]);
            int v2=Integer.parseInt(s[i+1]);
            adjList[v1].add(v2);
        }
        for (int i = 0; i < adjList.length; i++){
            System.out.println("node "+i+" => "+adjList[i]);
        }
    }
}
```

실습: 무방향 그래프로 처리하도록 코드를 수정하시오.

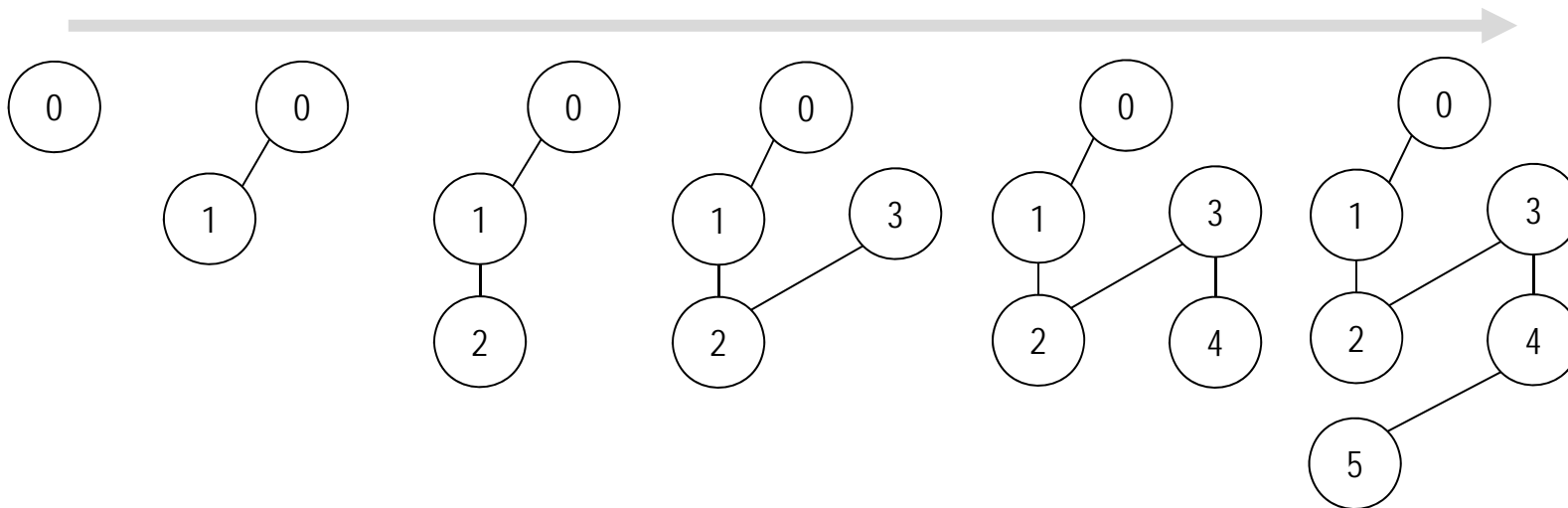


```
node 0 => [1, 3]
node 1 => [2]
node 2 => [5]
node 3 => [2, 4]
node 4 => [5]
node 5 => []
node 6 => [7]
node 7 => []
```

깊이우선탐색(depth first search, dfs)



- **깊이우선탐색(dfs):** 현재 노드를 방문(표시) 및 처리하고 현재 노드의 미방문 인접노드에 대해 깊이우선탐색(dfs)을 다시 적용한다.
- **시간복잡도:** 인접리스트 활용 시 $O(E)$, 인접행렬의 경우 $O(V^2)$



깊이우선탐색(depth first search, dfs)

```
public class Test {
    public static void main(String[] args) {
        String input="0 1 0 3 1 2 3 2 3 4 2 5 4 5 6 7"; // 무방향 간선으로 해석
        int V=8;
        LinkedList<Integer> adjList[]=new LinkedList[V];
        ... // input으로부터 인접리스트 생성 (무방향그래프로 처리)
        connected(adjList, V);
    }
```

```
private static void connected(LinkedList<Integer>[] adjList, int V) {
```

```
    Boolean visited[]=new Boolean[V];
```

```
    for (int i = 0; i < visited.length; i++) {
```

```
        if(visited[i]==false){
```

```
            dfs(adjList, V, visited, i);
```

```
            System.out.println();
```

```
        }
```

```
    }
```

```
}
```

```
private static void dfs(LinkedList<Integer>[] adjList, int V, Boolean[] visited, int v) {
```

```
    visited[v]=true;
```

```
    System.out.print(v+ " ");
```

```
    for (Integer i : adjList[v])
```

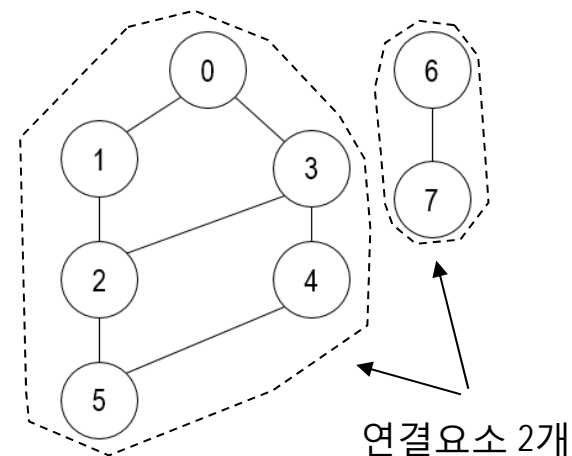
```
        if(visited[i]==false) dfs(adjList, V, visited, i);
```

```
    }
```

```
}
```

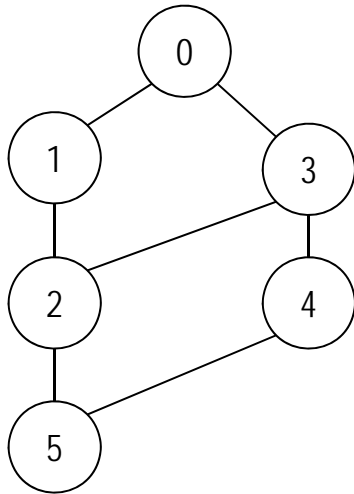
```
}
```

- **연결요소탐색**: 그래프 내 모든 연결요소들을 탐색하기 위해 미방문 노드에 대해 dfs를 반복 호출한다

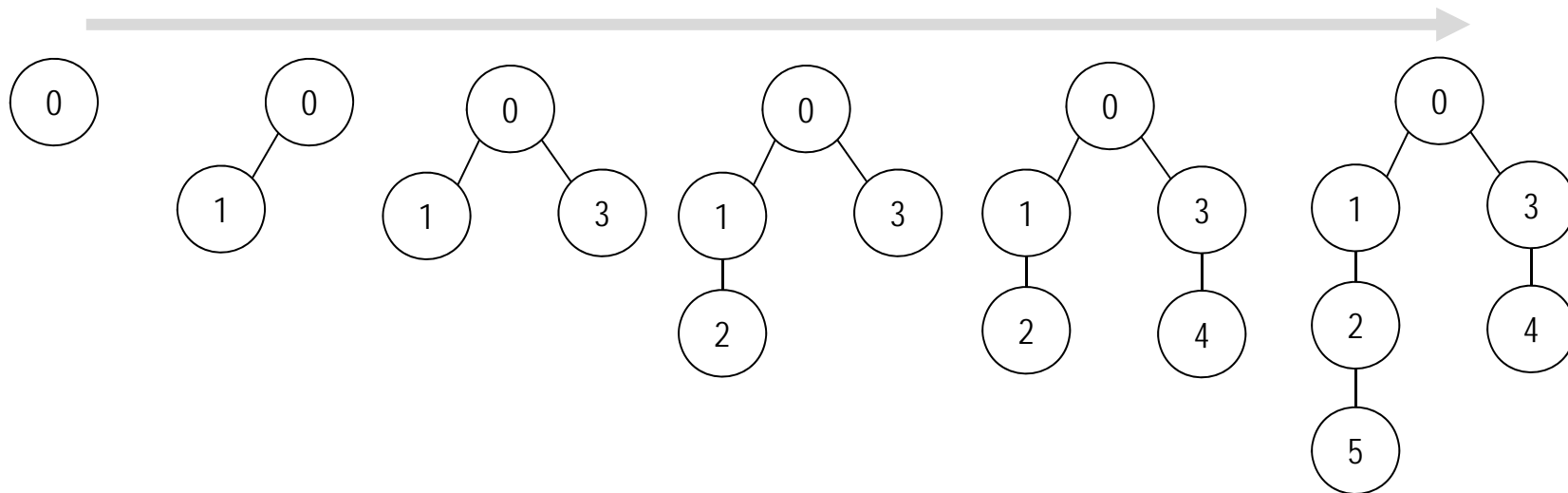


- **깊이우선탐색(dfs)**: 현재 노드를 방문(표시) 및 처리하고 현재 노드의 미방문 인접노드에 대해 깊이우선탐색을 다시 적용한다.

너비우선탐색(breadth first search, bfs)



- 너비우선탐색(bfs): 시작 노드를 방문(표시)하고 큐에 삽입한 다음, 공백 큐가 아닌 동안 "큐에서 추출된 노드의 미방문 인접 노드들을 방문(표시)하고 큐에 삽입하는 작업"을 반복한다.
- 시간복잡도: 인접리스트 활용 시 $O(E)$, 인접행렬의 경우 $O(V^2)$

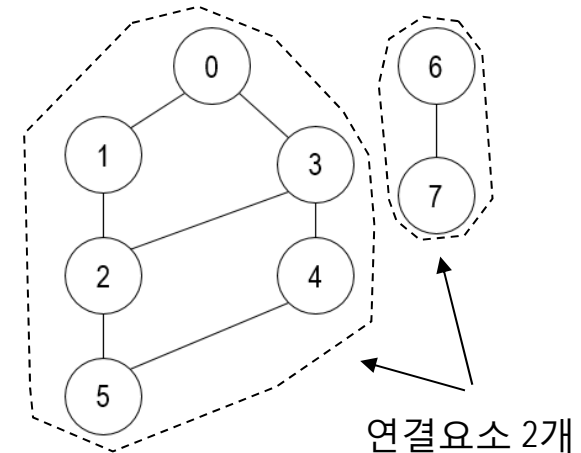


너비우선탐색(breadth first search, bfs)



```
public class Test {
    public static void main(String[] args) {
        String input="0 1 0 3 1 2 3 2 3 4 2 5 4 5 6 7"; // 무방향 간선으로 해석
        int V=8;
        LinkedList<Integer> adjList[]=new LinkedList[V];
        ... // input으로부터 인접리스트 생성 (무방향그래프로 처리)
        connected(adjList, V);
    }
    private static void connected(LinkedList<Integer>[] adjList, int V) {
        boolean visited[]=new boolean[V];
        for (int i = 0; i < visited.length; i++) {
            if(visited[i]==false){
                bfs(adjList, V, visited, i);
                System.out.println();
            }
        }
    }
    private static void bfs(LinkedList<Integer>[] adjList, int V, boolean[] visited, int v) {
        LinkedList<Integer> queue=new LinkedList<>();
        visited[v]=true; queue.addLast(v);
        while(!queue.isEmpty()){
            v=queue.removeFirst();
            System.out.print(v+" ");
            for (Integer w : adjList[v]) {
                if(visited[w]==false){ visited[w]=true; queue.addLast(w); }
            }
        }
    }
}
```

- **연결요소탐색**: 그래프 내 모든 연결요소들을 탐색하기 위해 미방문 노드에 대해 bfs를 반복 호출한다



- **너비우선탐색(bfs)**: 시작 노드를 방문(표시)하고 큐에 삽입한 다음, 공백 큐가 아닌 동안 "큐에서 추출된 노드의 미방문 인접 노드들을 방문(표시)하고 큐에 삽입하는 작업"을 반복한다.

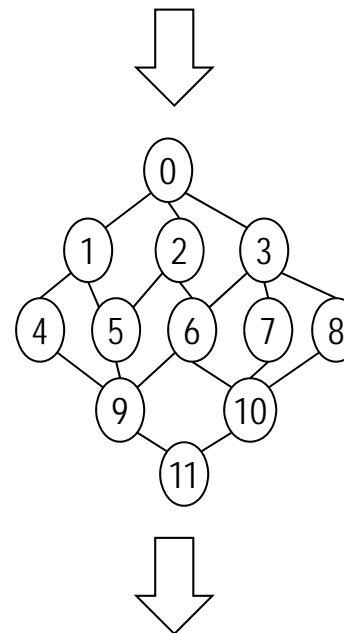
BFS 경로 탐색



Reference: <https://algs4.cs.princeton.edu/41graph/BreadthFirstPaths.java.html>, GPLv3

```
private static void bfs(LinkedList<Integer>[] adjList, int V, int start){
    boolean    visited[]=new boolean[V];
    double     dist[]=new double[V];
    int        prev[]=new int[V];
    for (int i = 0; i < dist.length; i++) dist[i]=Double.MAX_VALUE;
    for (int i = 0; i < prev.length; i++) prev[i]=-1;
    LinkedList<Integer> queue=new LinkedList<>();
    visited[start]=true;
    dist[start]=0;
    queue.addLast(start);
    while(!queue.isEmpty()){
        int v=queue.removeFirst();
        for (Integer w : adjList[v]) {
            if(visited[w]==false){
                visited[w]=true;
                dist[w]=dist[v]+1;
                prev[w]=v;
                queue.addLast(w);
            }
        }
    }
    System.out.println(Arrays.toString(dist));
    System.out.println(Arrays.toString(prev));
}
```

bfs(adjList, 12, 0);



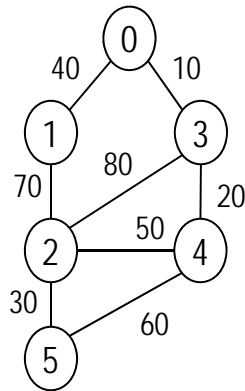
실습: 다음과 같이
시작노드으로부터
나머지 각 노드로의 bfs
경로를 출력하시오

0 ~ 0 => [0]
0 ~ 1 => [0, 1]
0 ~ 2 => [0, 2]
0 ~ 3 => [0, 3]
0 ~ 4 => [0, 1, 4]
0 ~ 5 => [0, 1, 5]
0 ~ 6 => [0, 2, 6]
0 ~ 7 => [0, 3, 7]
0 ~ 8 => [0, 3, 8]
0 ~ 9 => [0, 1, 4, 9]
0 ~ 10 => [0, 2, 6, 10]
0 ~ 11 => [0, 1, 4, 9, 11]

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
dist	0	1	1	1	2	2	2	2	2	3	3	4
	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
prev	-1	0	0	0	1	1	2	3	3	4	6	9

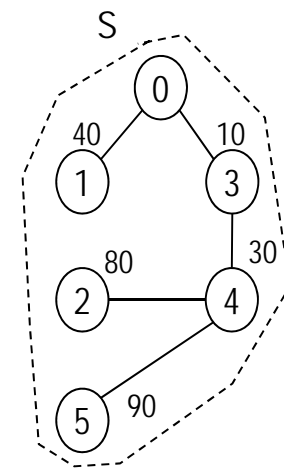
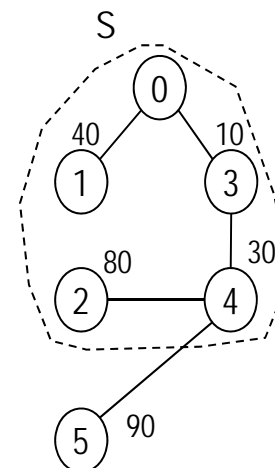
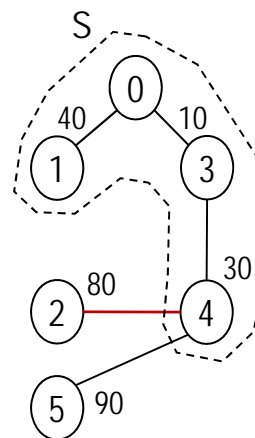
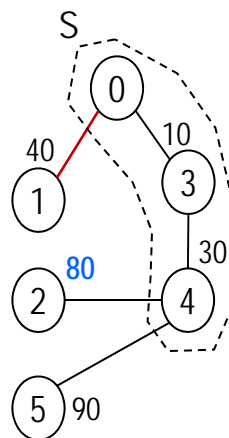
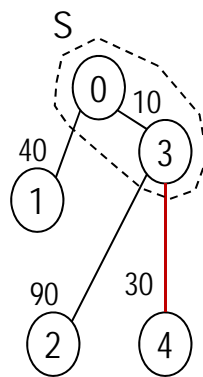
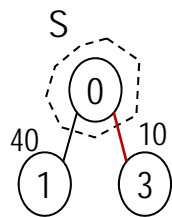
최단경로탐색: Dijkstra's algorithm

Reference: https://en.wikipedia.org/wiki/Dijkstra's_algorithm, CC-BY-SA
Reference: p.299 in (Horowitz et al., 1993)



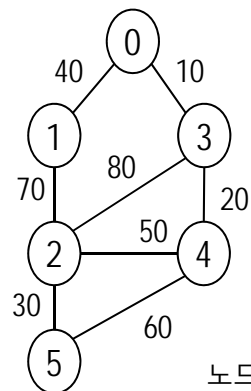
Dijkstra's shortest path algorithm (시작노드 s로부터 다른 모든 노드로의 최단 경로를 탐색)

- S: 시작노드 s로부터의 최단경로가 알려진 노드들의 집합. 최초 $S=\{s\}$
- dist: 크기 V(그래프 노드 개수)의 배열로 $dist[v]$ 는 s로부터 v까지의 거리 저장.
- 최초 $dist[s]=0$, 나머지 각 노드 v는 $dist[v]=\infty$
- 모든 노드의 최단경로가 발견될 때까지 "최단거리 미결정 노드들 중 s로부터의 최단거리 노드 u를 S에 추가하고, s로부터 u를 거쳐 도달할 수 있는 노드들의 최단거리를 갱신하는 작업"을 반복한다.



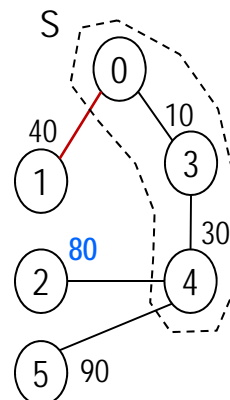
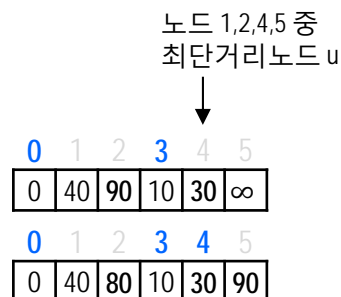
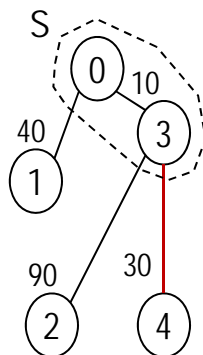
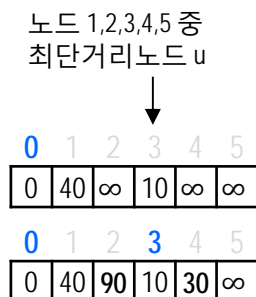
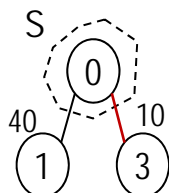
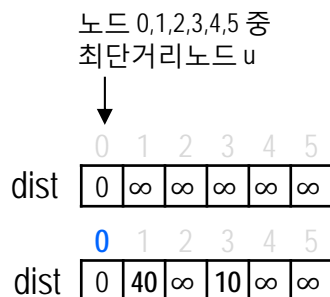
최단경로탐색: Dijkstra's algorithm

Reference: https://en.wikipedia.org/wiki/Dijkstra's_algorithm, CC-BY-SA
Reference: p.299 in (Horowitz et al., 1993)



Dijkstra's shortest path algorithm (시작노드 s로부터 다른 모든 노드로의 최단 경로를 탐색)

- S: 시작노드 s로부터의 최단경로가 알려진 노드들의 집합. 최초 $S=\{\}$
- dist: 크기 V(그래프 노드 개수)의 배열로 dist[v]는 s로부터 v까지의 거리 저장.
- 최초 dist[s]=0, 나머지 각 노드 v는 dist[v]= ∞
- 모든 노드의 최단경로가 발견될 때까지 "최단거리 미결정 노드들 중 s로부터의 최단거리 노드 u를 S에 추가하고, s로부터 u를 거쳐 도달할 수 있는 노드들의 최단거리를 갱신하는 작업"을 반복한다.



IF dist[v] > dist[u]+adjMat[u][v]
THEN dist[v]=dist[u]+adjMat[u][v]

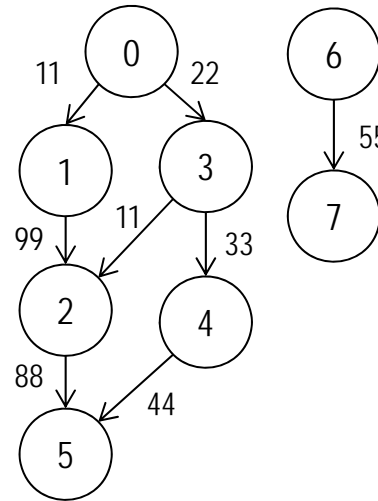
90 30 50
IF dist[2] > dist[4]+adjMat[4][2]
THEN dist[2]=dist[4]+adjMat[4][2]

최단경로탐색: Dijkstra's algorithm

Reference: https://en.wikipedia.org/wiki/Dijkstra's_algorithm, CC-BY-SA
Reference: p.299 in (Horowitz et al., 1993)



```
public class Test {
    public static void main(String[] args) {
        String input="0 1 11 0 3 22 1 2 99 3 2 11 3 4 33 2 5 88 4 5 44 6 7 55";
        int V=8;
        double adjMat[][]=new double[V][V];
        String s[]=input.split("\\s+");
        for (int i = 0; i < s.length; i+=3){
            int v1=Integer.parseInt(s[i]), v2=Integer.parseInt(s[i+1]);
            adjMat[v1][v2]=Double.parseDouble(s[i+2]);
        }
        DijkstraShortestPath(adjMat, V, 0);
    }
    private static void DijkstraShortestPath(double[][] adjMat, int V, int source) {
        boolean found[]=new boolean[V];
        double dist[]=new double[V];
        int prev[]=new int[V];
        for (int i = 0; i < V; i++) { dist[i]=Double.MAX_VALUE; prev[i]=-1; }
        dist[source]=0;
        for (int i = 0; i < V; i++) {
            double min=Double.MAX_VALUE;
            int u=-1; // 최단거리 미결정 노드 중 최단거리 노드
            for (int v = 0; v < V; v++) if(!found[v] && dist[v]<min){ min=dist[v]; u=v; }
            if(u==-1) break;
            found[u]=true;
            for (int v = 0; v < V; v++) {
                if(!found[v] && adjMat[u][v]>0 && dist[v]>dist[u]+adjMat[u][v]){ dist[v]=dist[u]+adjMat[u][v]; prev[v]=u; }
            }
        }
        System.out.println(Arrays.toString(dist)+"\n"+Arrays.toString(prev));
    }
}
```



	0	1	2	3	4	5	6	7
0		11		22				
1			99					
2						88		
3			11		33			
4						44		
5								
6								55
7								

최단거리 미결정 노드들 중 시작노드 source로부터의 최단거리 노드 u를 결정

최단거리 노드 u를 S에 추가

u를 거쳐 도달할 수 있는 노드들의 최단거리 갱신

References

- ✚ C로 쓴 자료구조론 (Fundamentals of Data Structures in C, Horowitz et al.). 이석호 역. 사이텍미디어. 1993.
- ✚ 쉽게 배우는 알고리즘: 관계 중심의 사고법. 문병로. 한빛아카데미. 2013.
- ✚ C언어로 쉽게 풀어 쓴 자료구조. 천인국 외 2인. 생능출판사. 2017.
- ✚ 프로그래밍 콘테스트 챌린징, Akiba 등 공저, 로드북, 2011.
- ✚ <https://introcs.cs.princeton.edu/>
- ✚ Introduction to Algorithms, Cormen et al., 3rd Edition (The MIT Press)