ALGORITMOS EM GRAFOS

CAMINHAMENTOS

BUSCA EM LARGURA

Prof. Alexei Machado

CIÊNCIA DA COMPUTAÇÃO

PUC MINAS

Caminhamentos

 Caminhar em um grafo é mover-se entre seus vértices, verificando propriedades enquanto se caminha

Caminhamentos

 Algoritmos de busca em grafos procuram caminhos com objetivos específicos:

Conectividade Busca de um vértice específico (estado)

Caminho mínimo Existência de um caminho

Busca em grafos

- A busca em grafos tenta encontrar uma sequência de caminhos/ações que leve até a um objetivo
- Uma vez encontrado este objetivo, um programa pode executar tal sequência de ações para atingi-lo

Busca em grafos

- Aplicações
 - Rotas em redes de computadores
 - Caixeiro viajante e variações
 - Jogos digitais
 - Navegação de robôs
 - **-** ...

- □ Em inglês, Breadth First Search (BFS)
- Consiste em, a partir de um vértice de origem,
 explorar primeiramente todos os seus vizinhos e, em seguida repetir o procedimento para cada vizinho
- Base para diversos algoritmos importantes que iremos estudar

- Calcula a distância do vértice de origem até qualquer vértice que possa ser alcançado
- Produz uma árvore que indica todos os vértices que podem ser alcançados
- Usado para grafos e digrafos

- Produz uma árvore primeiro na extensão com raiz em s
 que contém todos os vértices acessíveis
- □ Visita todos os vértices à distância k a partir de s, antes de visitar quaisquer vértices à distância k+1

- □ Propriedades de um vértice
 - Antecessor ou pai
 - Estado: branco, cinza, preto
 - Distância até o vértice de origem

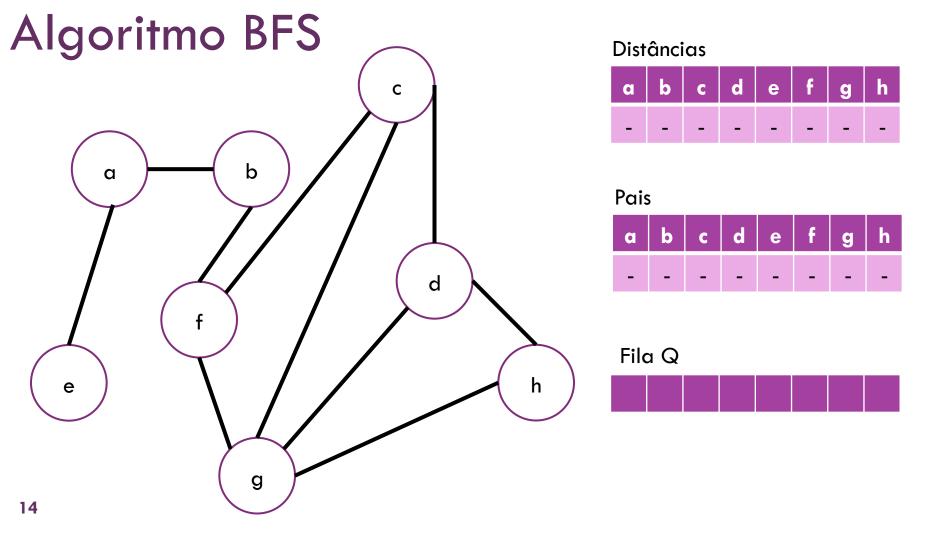
- Estados dos vértices
 - Branco: ainda não explorado
 - □ Cinza: explorado, mas com vizinhos não-explorados
 - □ Preto: explorado e sem vizinhos não explorados

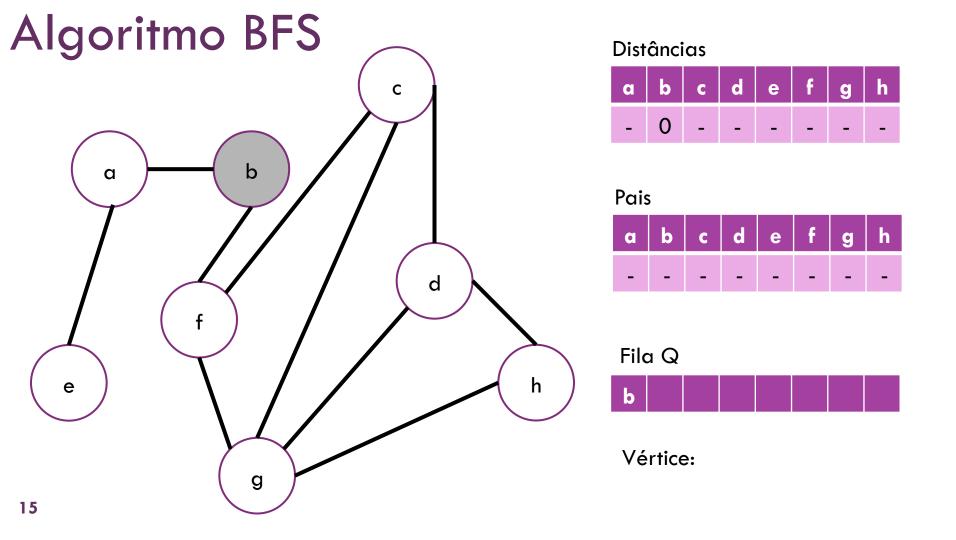
- Utiliza uma lista para definir as próximas visitas
- Pode armazenar a árvore de busca e/ou a sequência percorrida até um objetivo

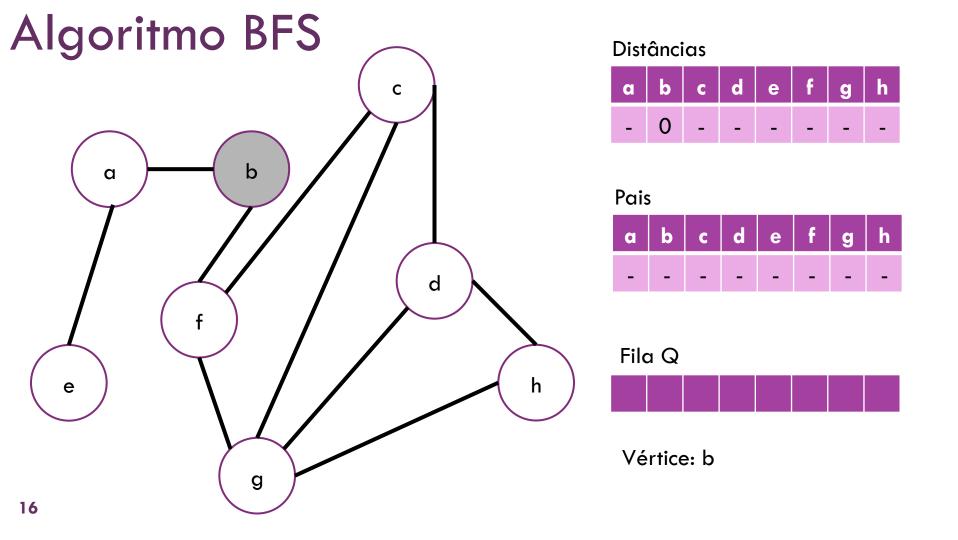
Algoritmo BFS - inicialização

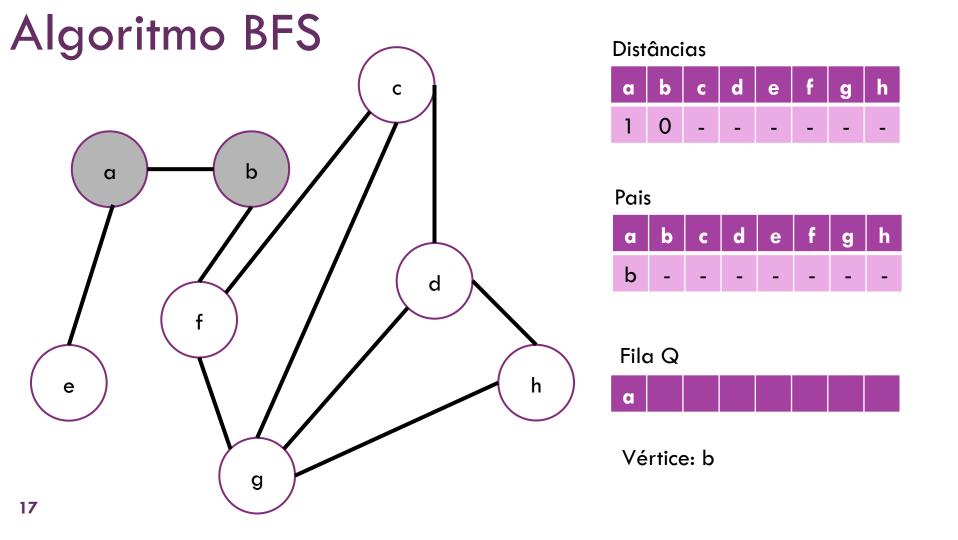
Algoritmo BFS – busca principal

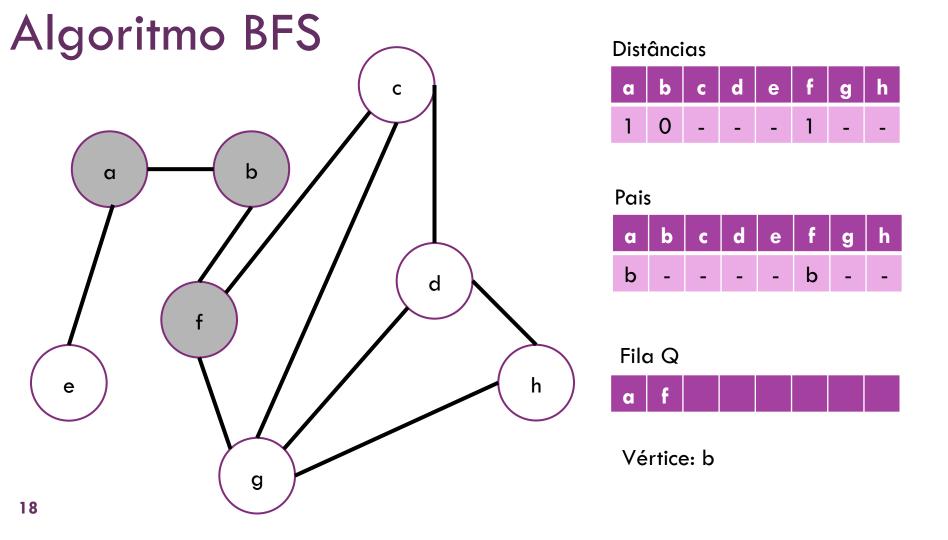
```
Q.enfileirar(s);
Enquanto (!Q.vazia)
        u = Q.desenfileirar();
        Para cada vértice v adjacente a u
                 se v.cor == branco
                         v.cor == cinza;
                         v.distância = u.distância+1;
                         v.pai = u
                         0.enfileirar(v)
        Fim para
        u.cor = preto;
Fim enquanto
```

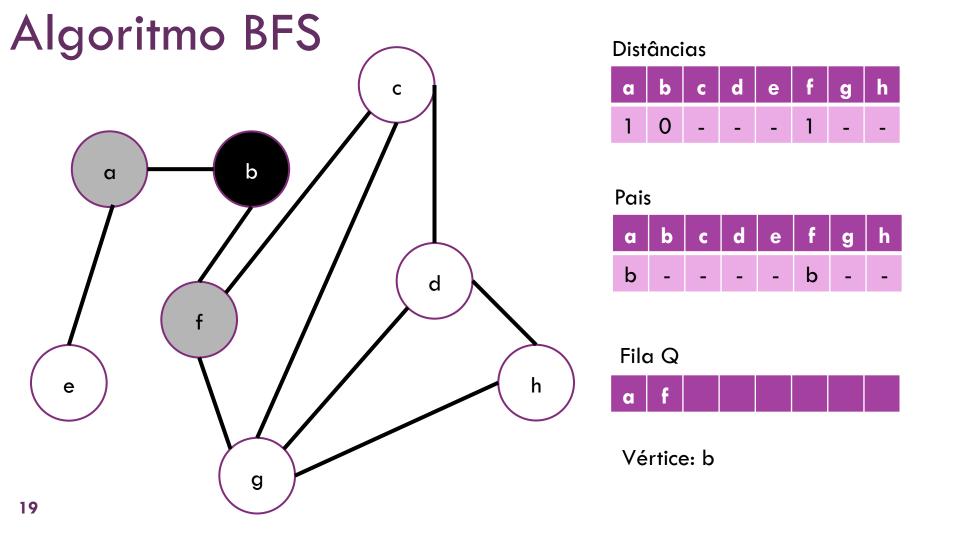


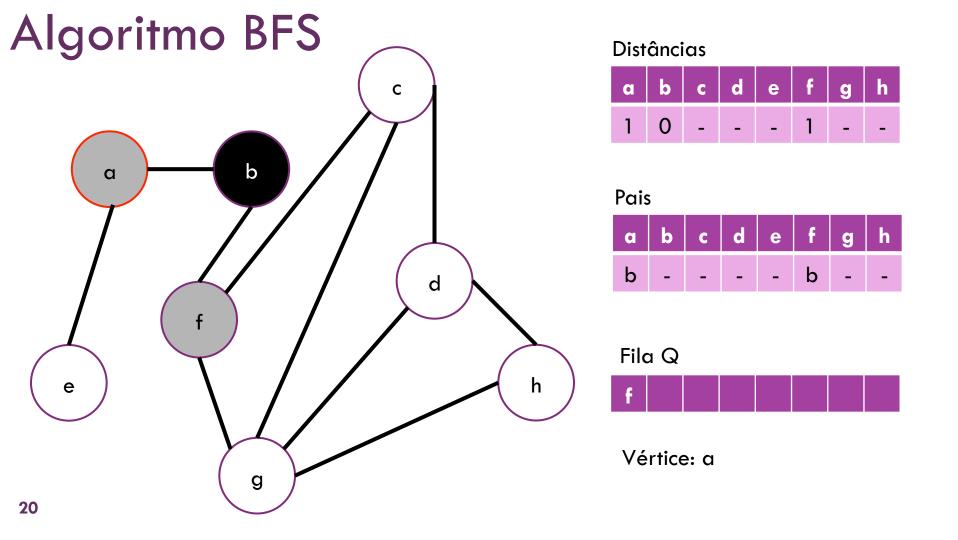


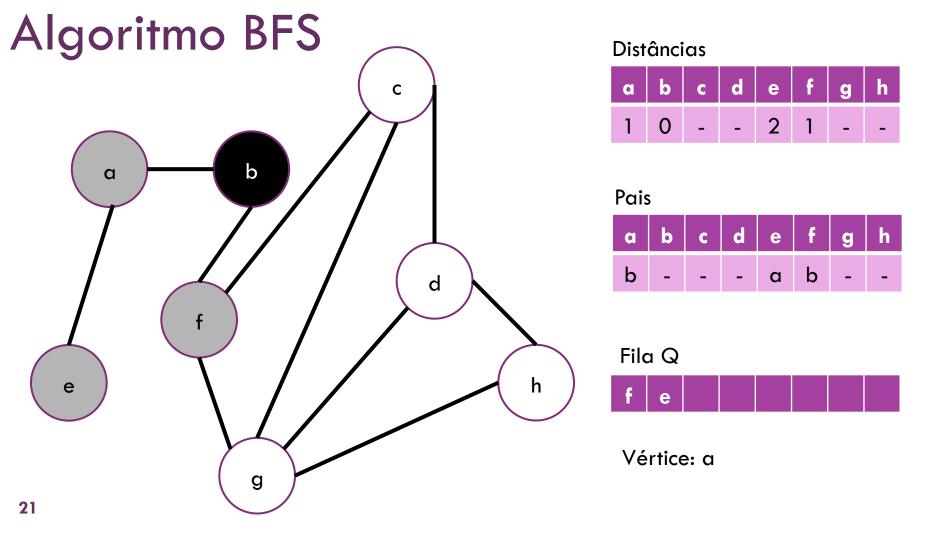


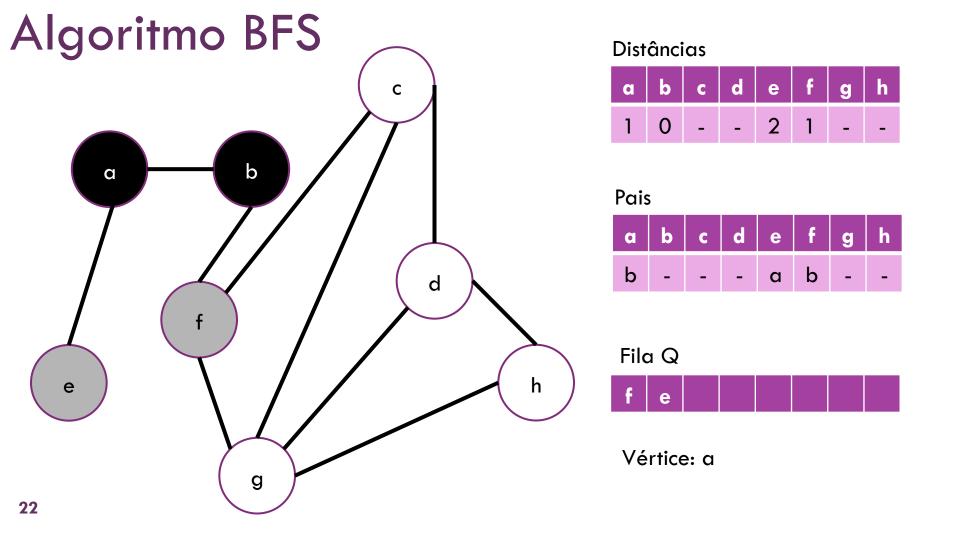


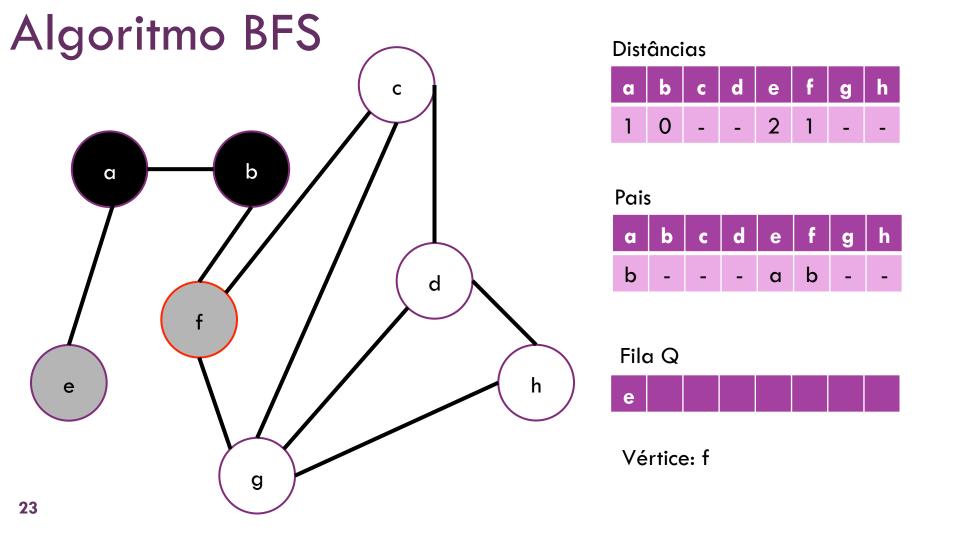


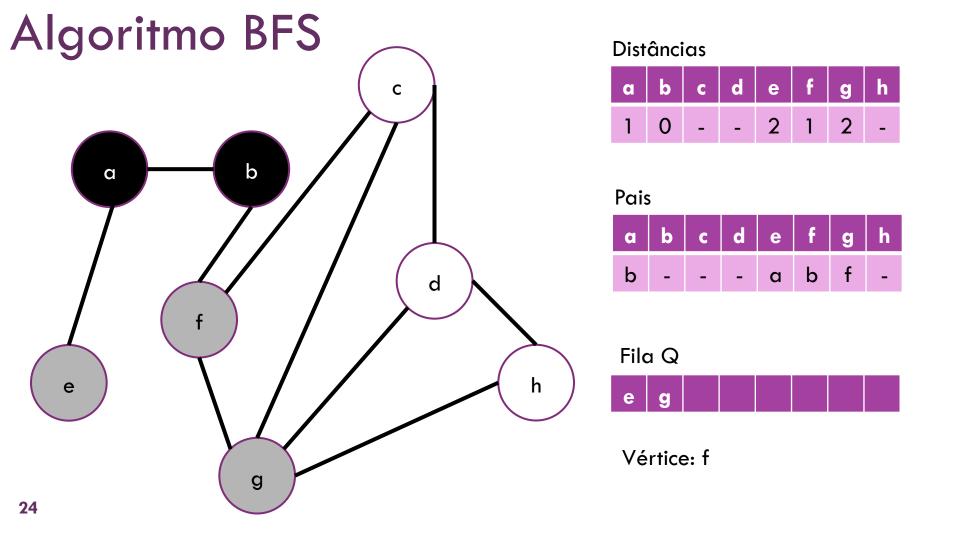


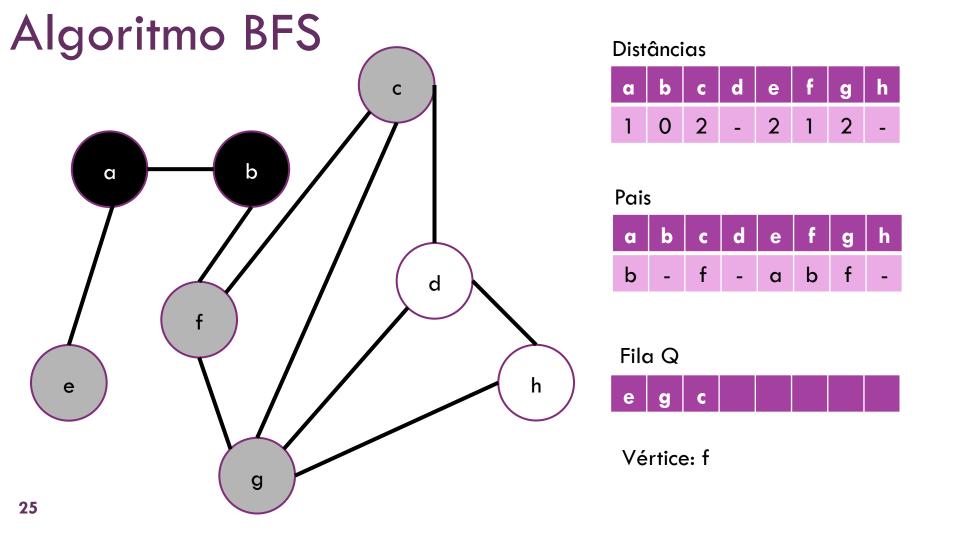


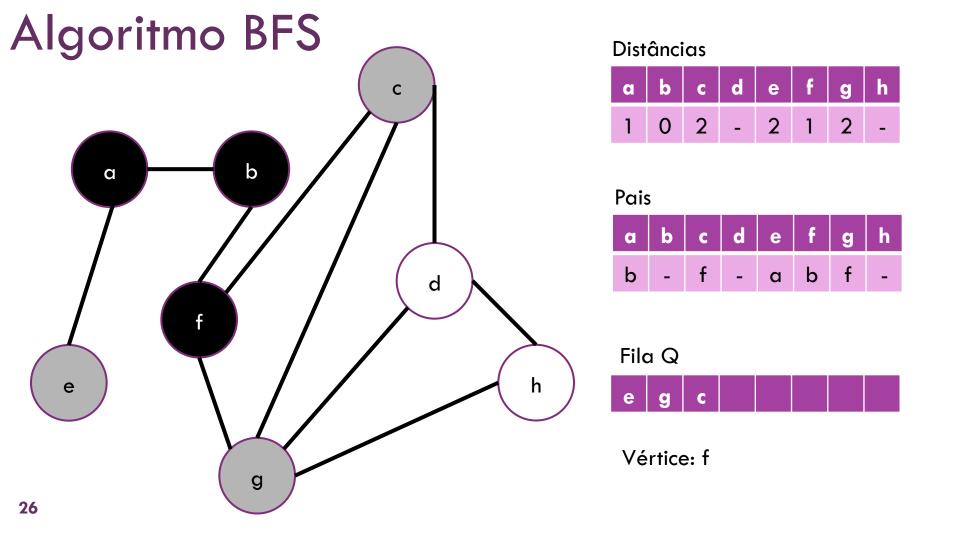


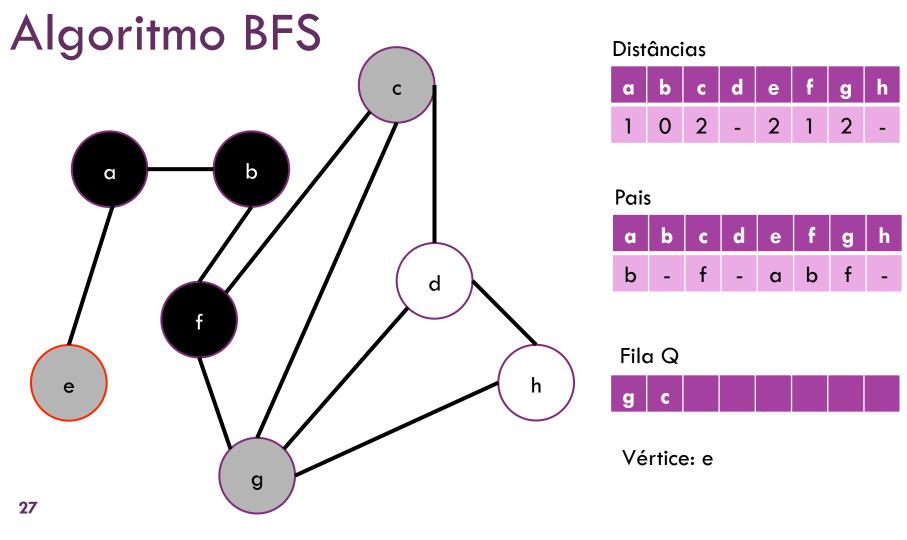


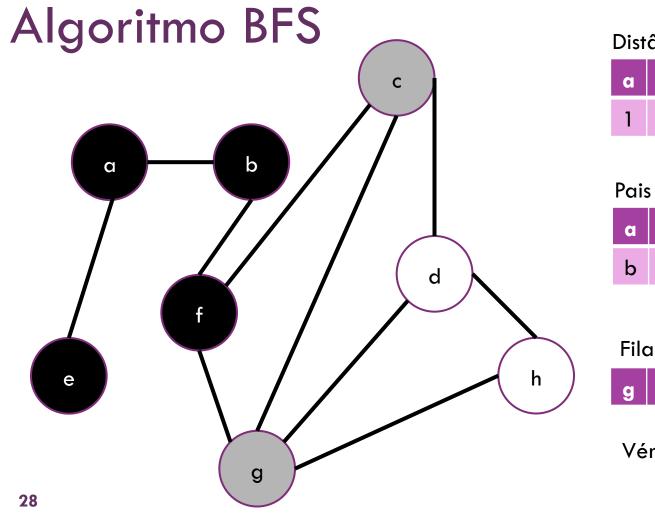












Distâncias

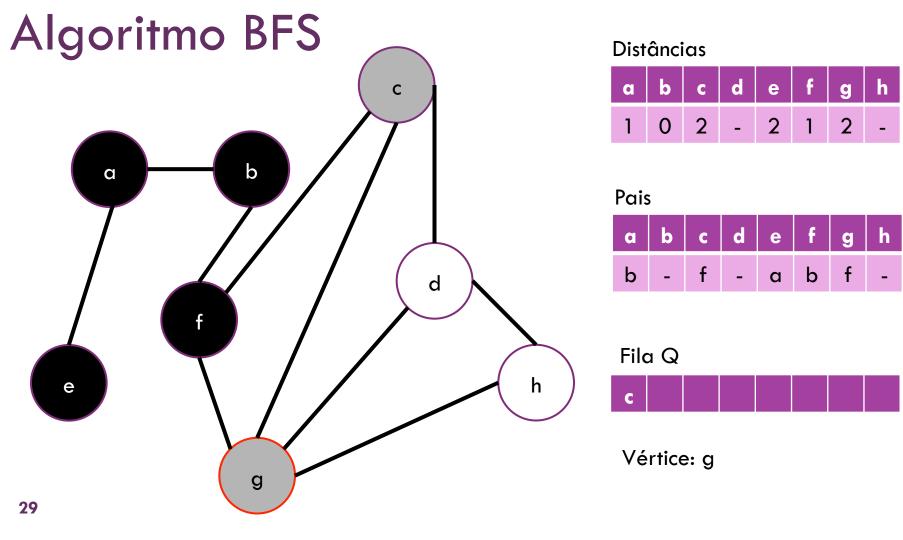
а	b	С	d	е	f	g	h
1	0	2	-	2	1	2	-

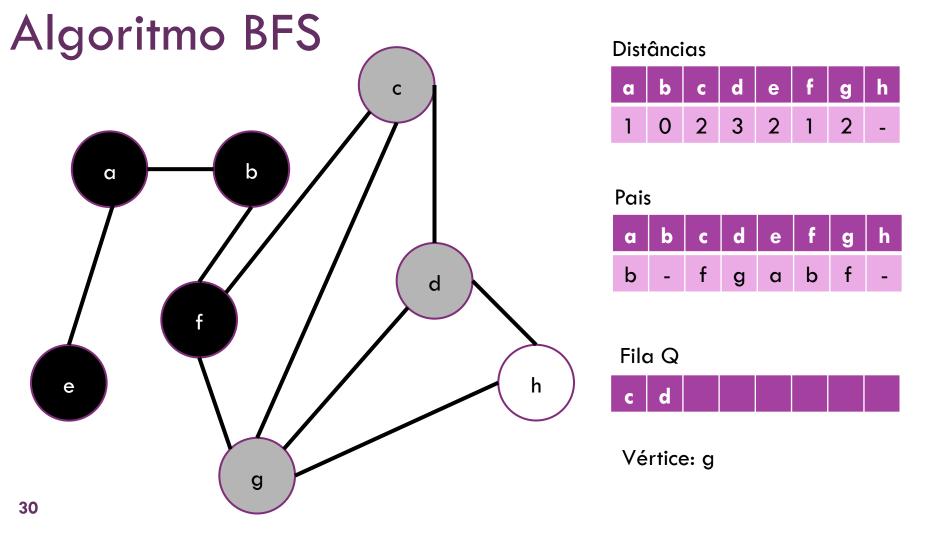
a	b	С	d	е	f	g	h
b	-	f	-	а	b	f	-

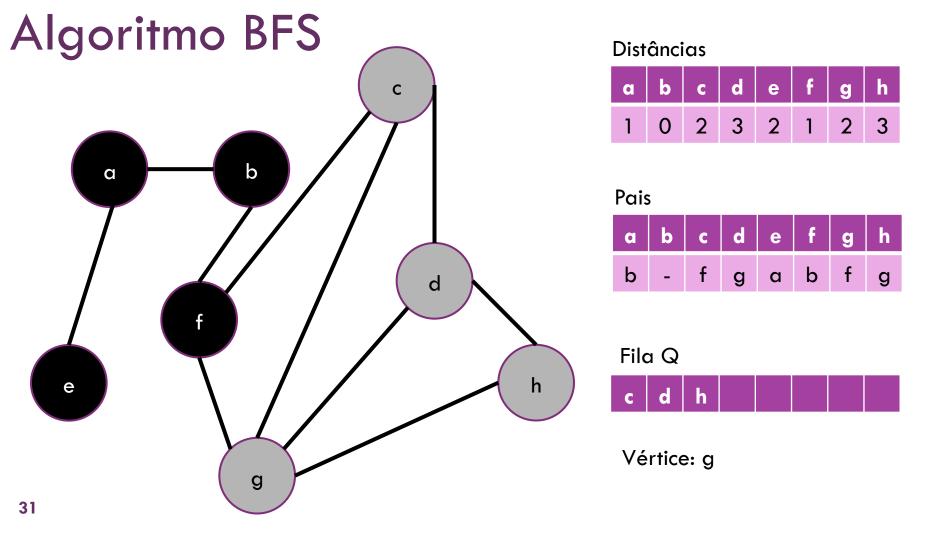
Fila Q

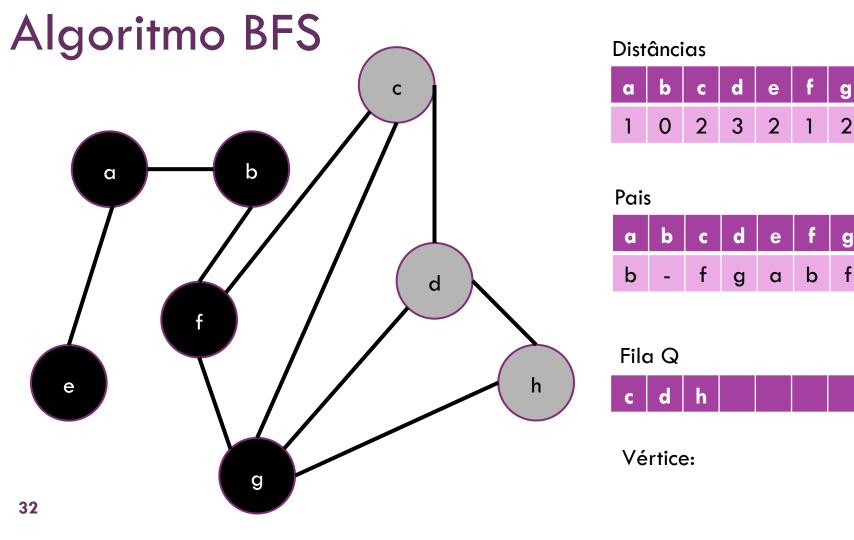


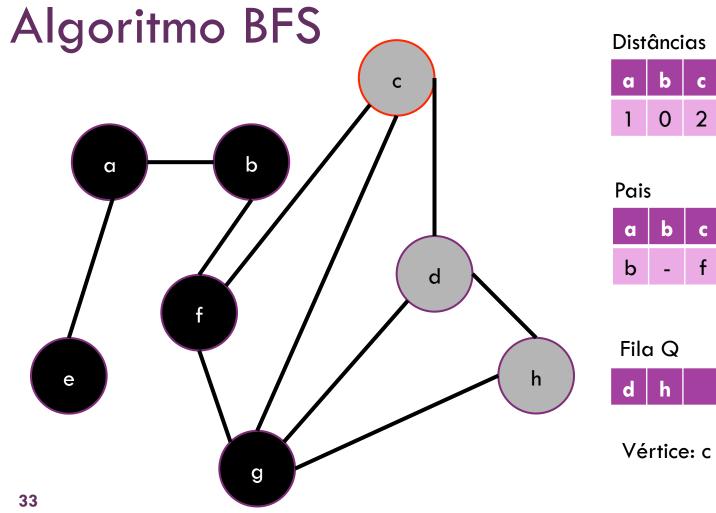
Vértice: e







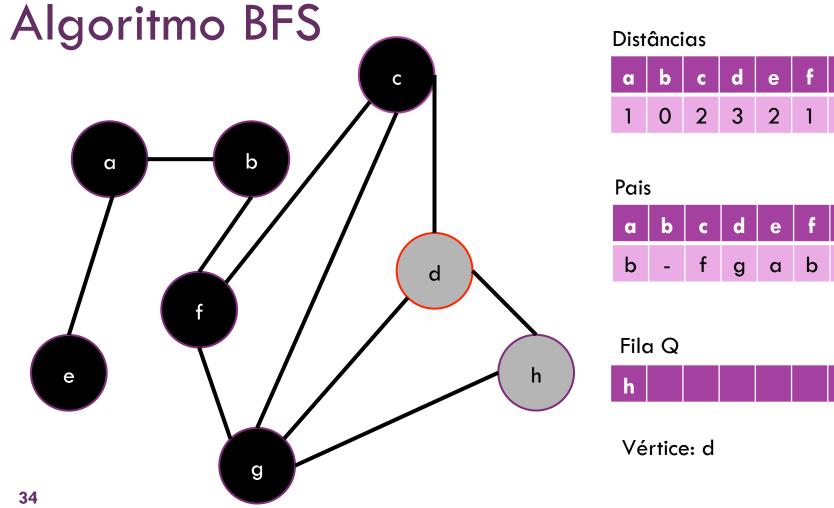




а	b	С	d	е	f	g	h
1	0	2	3	2	1	2	3

a	b	С	d	е	f	g	h
b	-	f	g	а	b	f	g

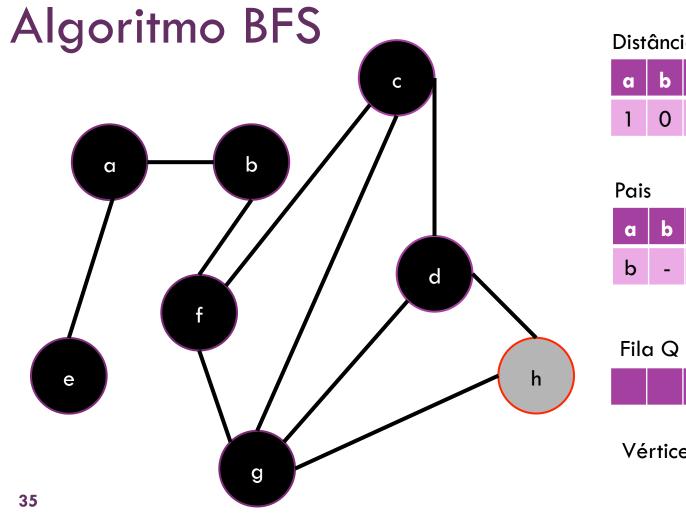




a	b	С	d	е	f	g	h
1	0	2	3	2	1	2	3

a	b	С	d	е	f	g	h
b	-	f	g	а	b	f	g





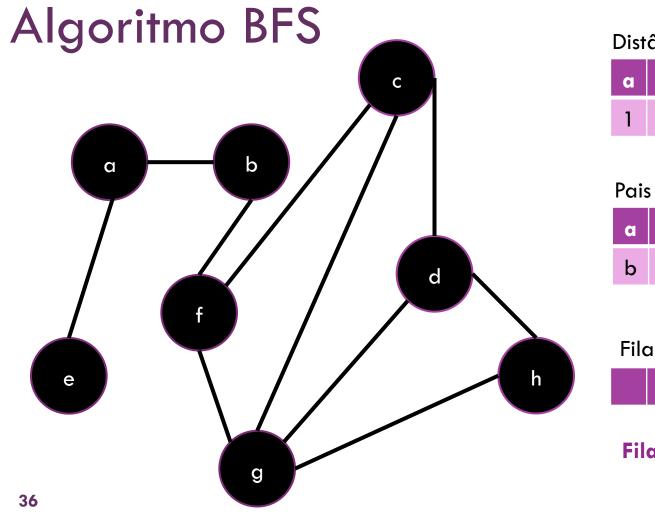
Distâncias

а	b	С	d	е	f	g	h
1	0	2	3	2	1	2	3

а	b	С	d	е	f	g	h
b	-	f	g	а	b	f	g



Vértice: h



Distâncias

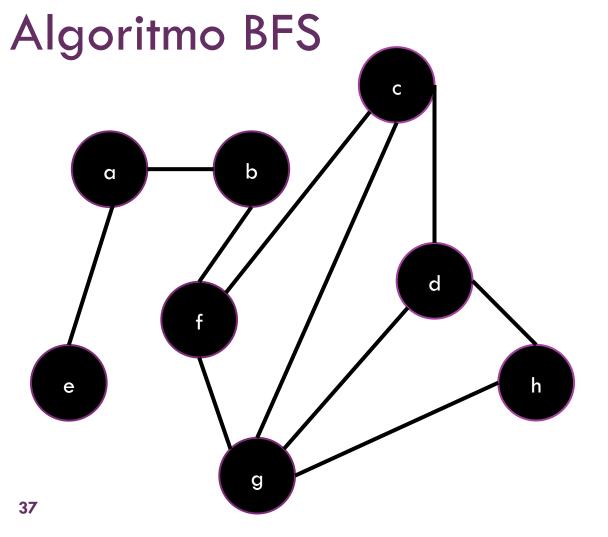
a	b	С	d	е	f	g	h
1	0	2	3	2	1	2	3

а	b	С	d	е	f	g	h
b	-	f	g	а	b	f	g

Fila Q



Fila vazia: fim

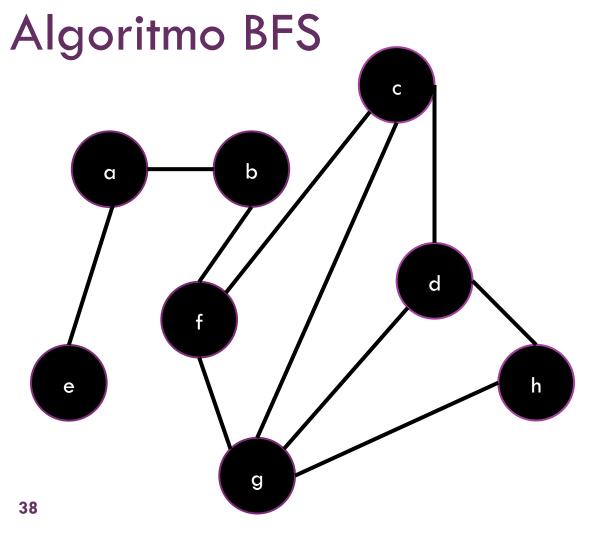


a	b	С	d	е	f	g	h
1	0	2	3	2	1	2	3

Pais

a	b	С	d	е	f	g	h
b	-	f	g	а	b	f	g

Caminho até o vértice h: h

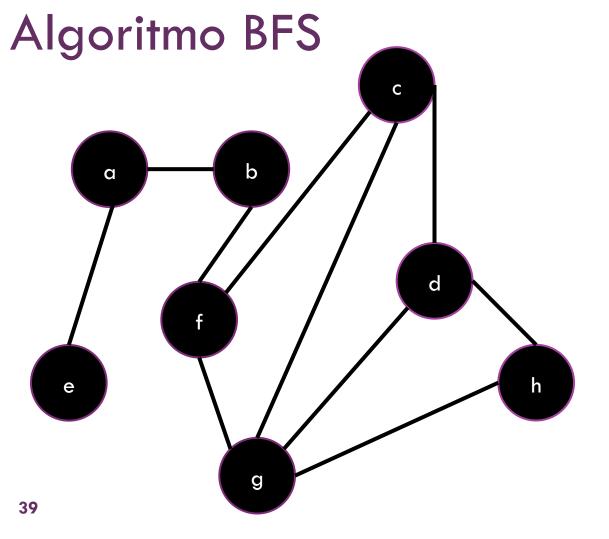


а	b	С	d	е	f	g	h
1	0	2	3	2	1	2	3

Pais

а	b	С	d	е	f	g	h
b	-	f	g	а	b	f	g

Caminho até o vértice h: g-h

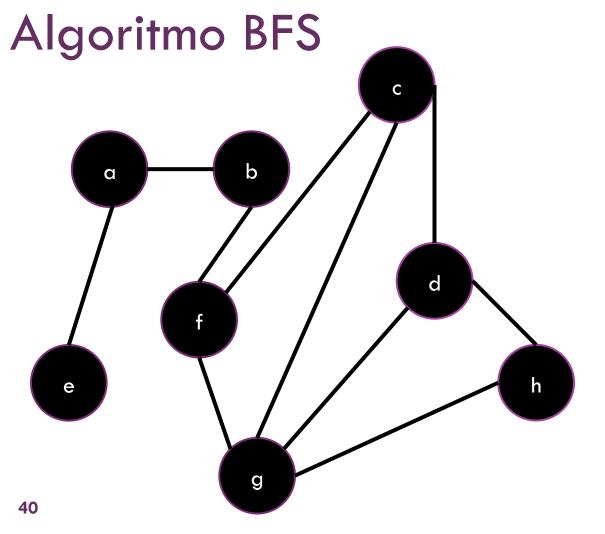


а	b	С	d	е	f	g	h
1	0	2	3	2	1	2	3

Pais

а	b	С	d	е	f	g	h
b	-	f	g	а	b	f	g

Caminho até o vértice h: f-g-h

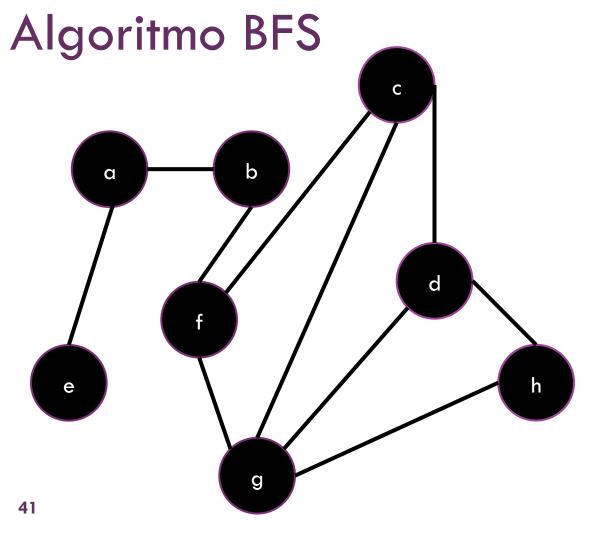


a	b	С	d	е	f	g	h
1	0	2	3	2	1	2	3

Pais

а							
b	-	f	g	а	b	f	g

Caminho até o vértice h: b-f-g-h



a	b	С	d	е	f	g	h
1	0	2	3	2	1	2	3

Pais

а	b	С	d	е	f	g	h
b	-	f	g	а	b	f	g

Caminho até o vértice h: b-f-g-h

Árvore BFS b a g

- □ Em inglês, Depth First Search (DFS)
- A partir de um vértice de origem, busca recursivamente um vértice adjacente, até que não existam mais vértices a visitar
- Pode gerar várias árvores de profundidade (floresta de busca)

- Utiliza a estratégia de procurar "mais fundo" no grafo sempre que possível. As arestas são exploradas a partir do vértice v mais recentemente visitado que ainda tem arestas inexploradas saindo dele
- Quando todas as arestas de v são exploradas, a busca "regressa" para explorar as arestas que deixam o vértice a partir do qual v foi visitado
- Esse processo continua até que visitamos todos os vértices acessíveis a partir do vértice de origem inicial

- Mantidas as propriedades de estado
- Nova propriedade: timestamps (tempo da busca)
 - Timestamp de descoberta
 - Timestamp de término

Algoritmo DFS - inicialização

```
Para cada vértice u faça
u.cor = branco;
u.pai = null;

Fim para
timestamp = 0

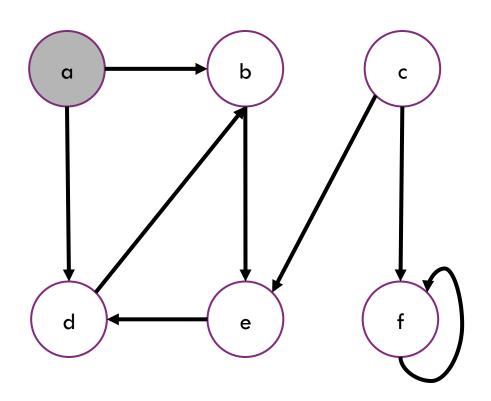
Para cada vértice u faça
se u.cor == branco
Visitar(u);

Fim se

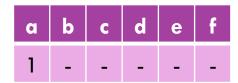
Fim Para
```

Algoritmo DFS – principal (visita)

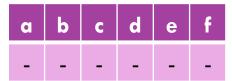
```
timestamp = timestamp + 1;
u.descoberta = timestamp;
u.cor = cinza;
Para cada vértice v vizinho de u faça
        se v.cor == branco
                v.pai = u;
                Visitar(v);
        Fim se
Fim Para
u.cor = preto;
timestamp = timestamp+1;
u.término = timestamp;
```



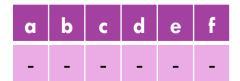
Descoberta

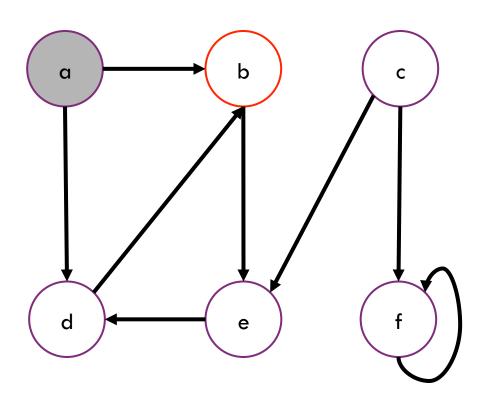


Finalização

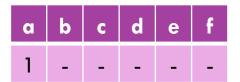


Pais

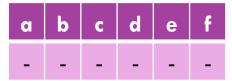




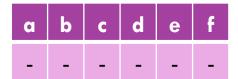
Descoberta

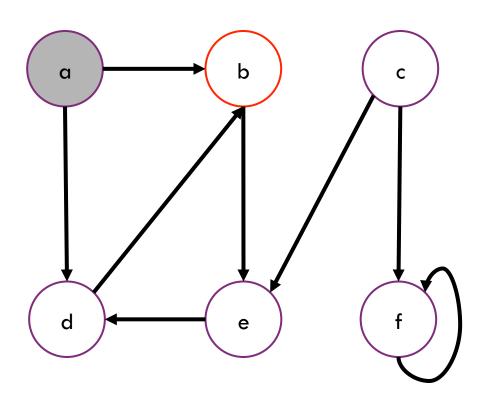


Finalização

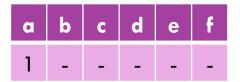


Pais

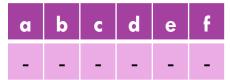




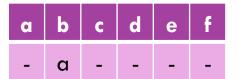
Descoberta

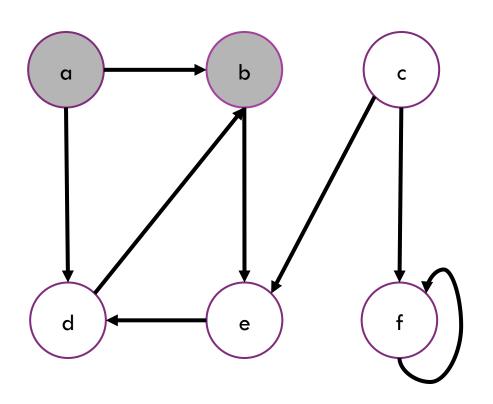


Finalização

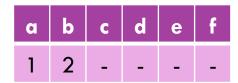


Pais

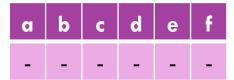




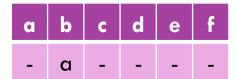
Descoberta

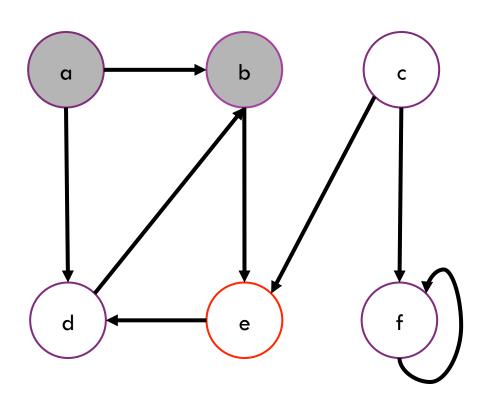


Finalização

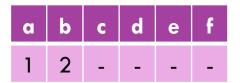


Pais

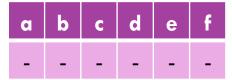




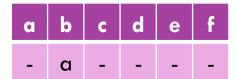
Descoberta

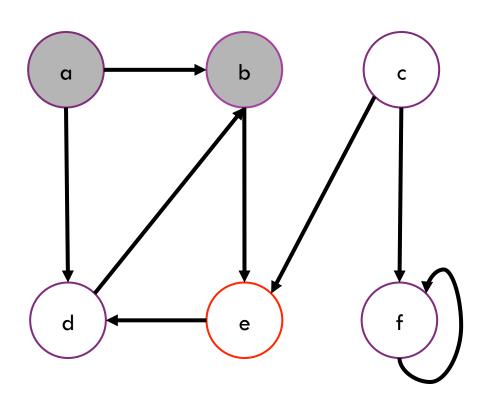


Finalização

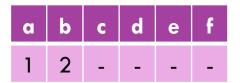


Pais

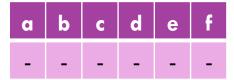




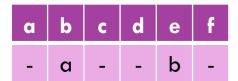
Descoberta

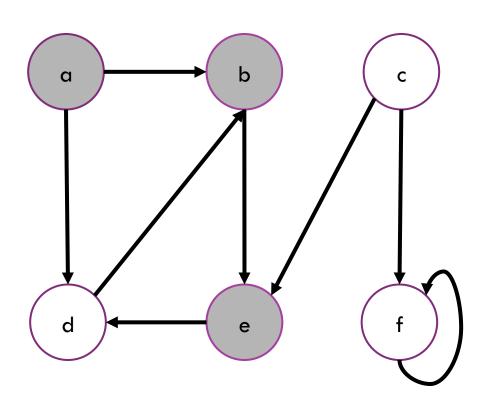


Finalização

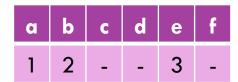


Pais

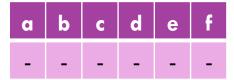




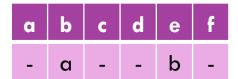
Descoberta

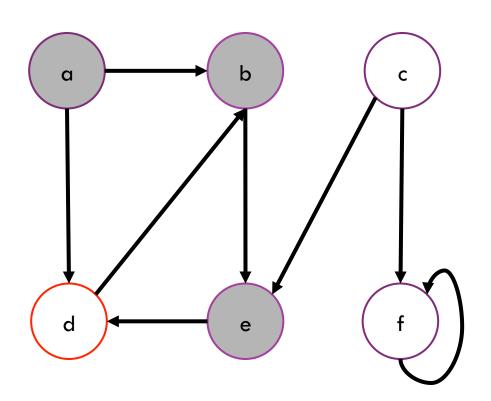


Finalização

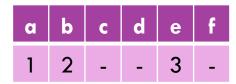


Pais

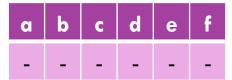




Descoberta

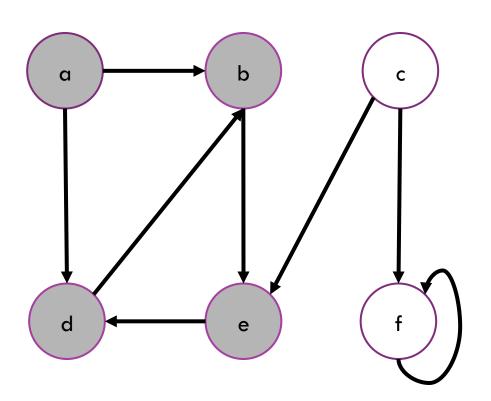


Finalização

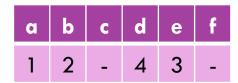


Pais

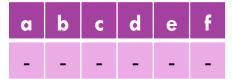




Descoberta

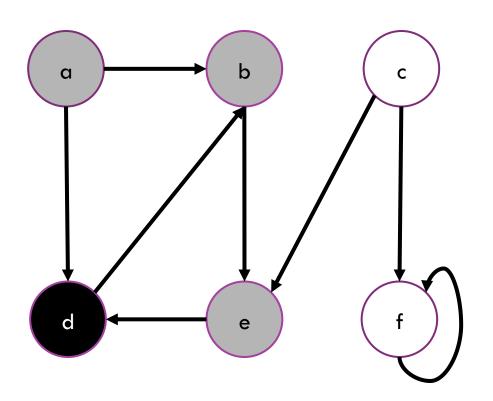


Finalização

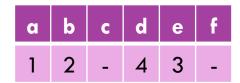


Pais

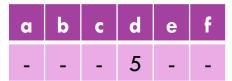




Descoberta

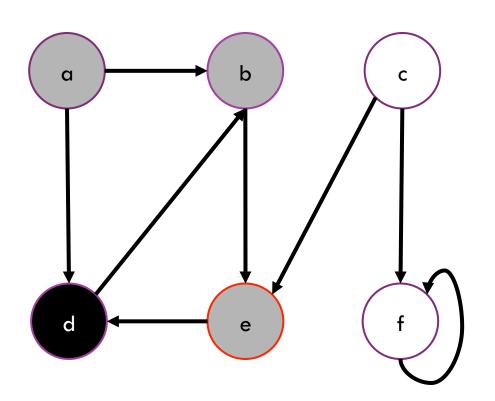


Finalização



Pais

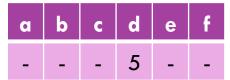




Descoberta

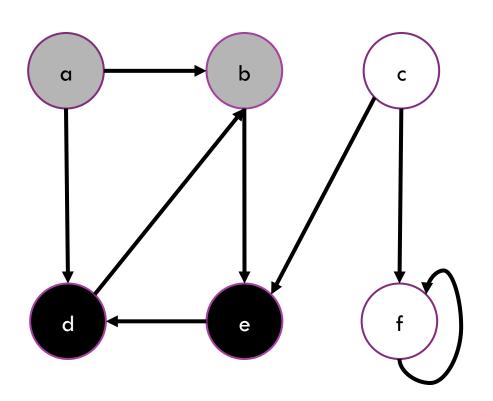


Finalização

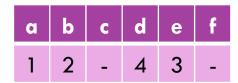


Pais

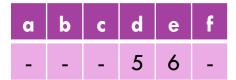




Descoberta

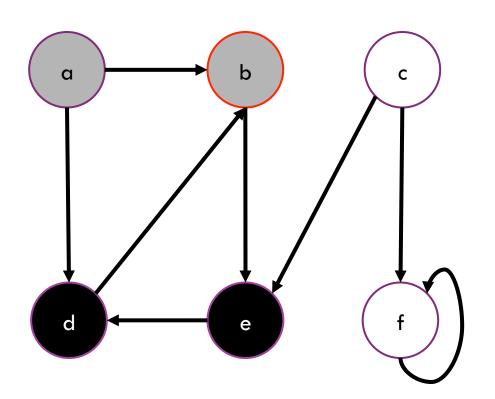


Finalização

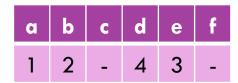


Pais

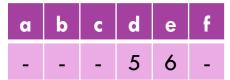




Descoberta

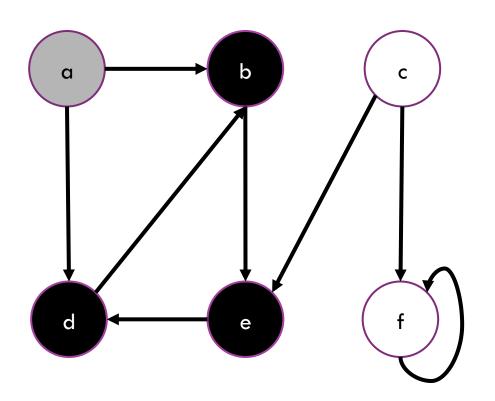


Finalização



Pais





Descoberta

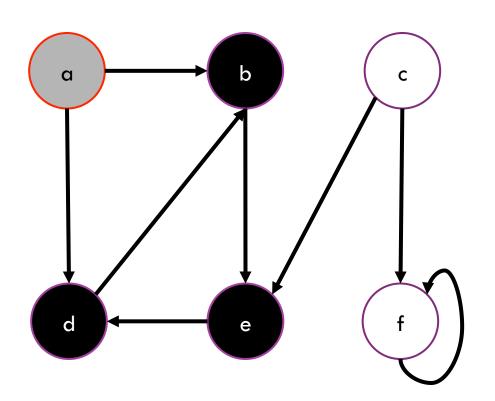
a	b	С	d	е	f
1	2	-	4	3	-

Finalização

а	b	С	d	е	f
-	7	-	5	6	-

Pais





Descoberta

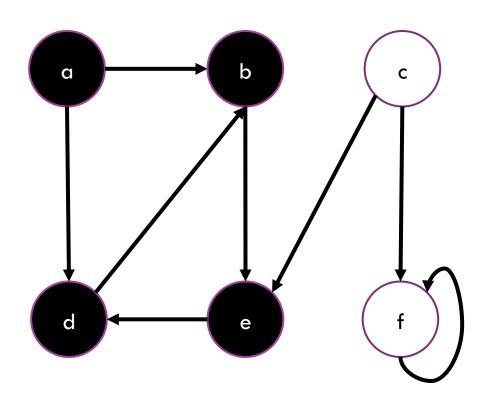
a	b	С	d	е	f
1	2	-	4	3	-

Finalização

а	b	С	d	е	f
-	7	-	5	6	-

Pais





Descoberta

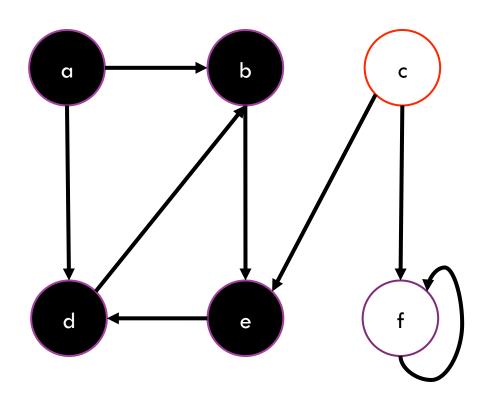
a	b	c	d	е	f
1	2	-	4	3	-

Finalização

а	b	С	d	е	f
8	7	-	5	6	-

Pais





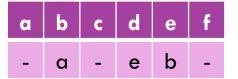
Descoberta

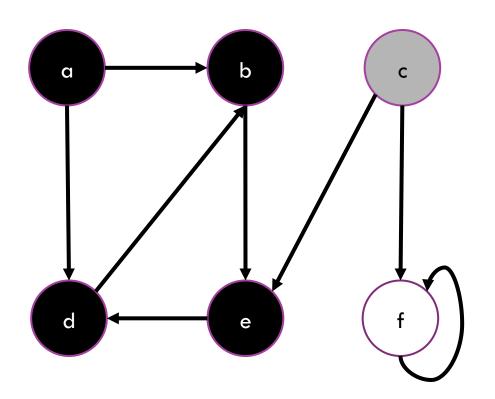
a	b	C	d	е	f
1	2	-	4	3	-

Finalização

а	b	С	d	е	f
8	7	-	5	6	-

Pais





Descoberta

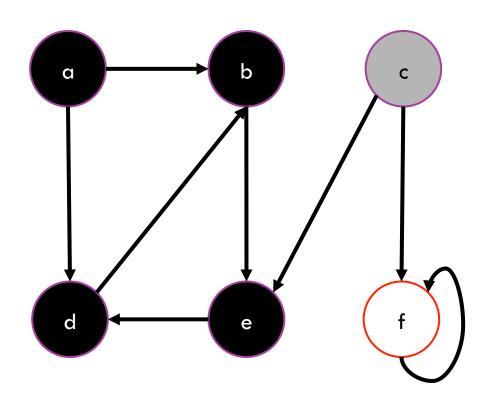
a	b	c	d	е	f
1	2	9	4	3	-

Finalização

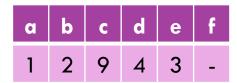
а	b	С	d	е	f
8	7	-	5	6	-

Pais





Descoberta

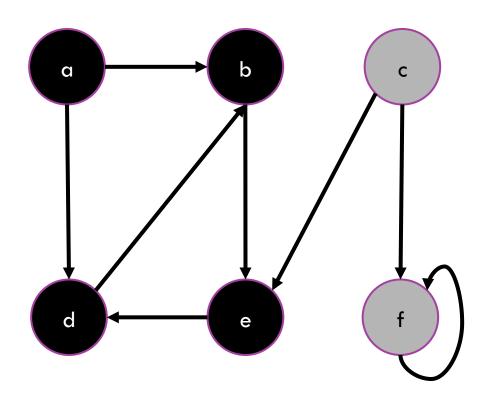


Finalização

а	b	С	d	е	f
8	7	-	5	6	-

Pais





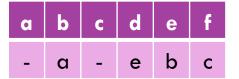
Descoberta

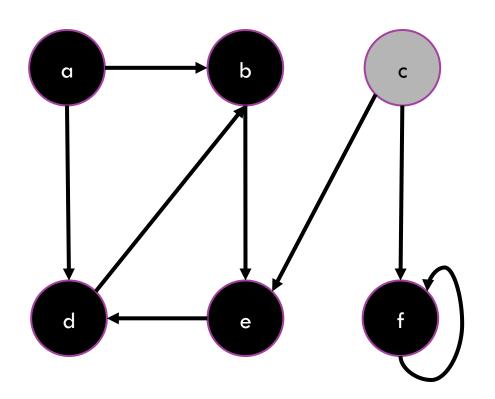
a	b	С	d	е	f
1	2	9	4	3	10

Finalização

а	b	С	d	е	f
8	7	-	5	6	-

Pais





Descoberta

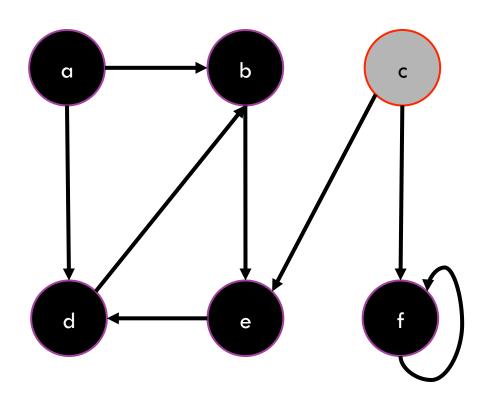
a	b	C	d	е	f
1	2	9	4	3	10

Finalização

a	b	С	d	е	f
8	7	-	5	6	11

Pais





Descoberta

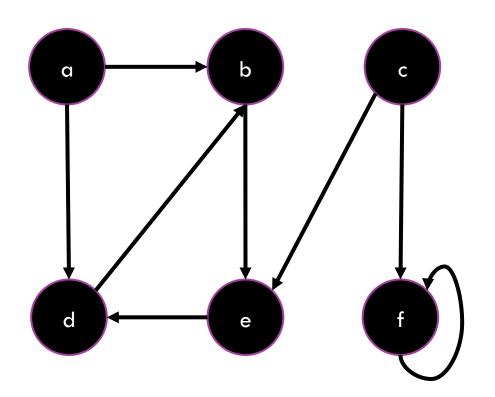
a	b	С	d	е	f
1	2	9	4	3	10

Finalização

a	b	С	d	е	f
8	7	-	5	6	11

Pais





Descoberta

a	b	С	d	е	f
1	2	9	4	3	10

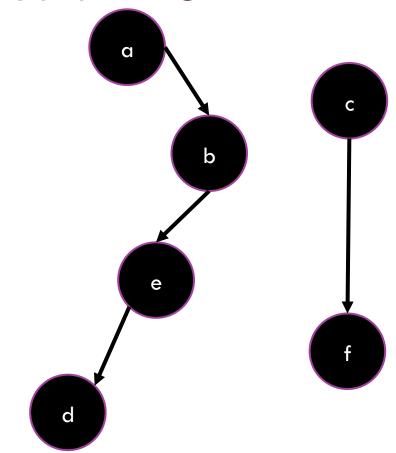
Finalização

a	b	С	d	е	f
8	7	12	5	6	11

Pais



Floresta DFS



Enquanto a Busca em largura usa uma fila como estrutura auxiliar, uma versão não-recursiva da Busca por profundidade utilizaria qual estrutura de dados?