

# Unidade 02

## Conexidade

Prof. Ricardo Moraes

Universidade Federal de Santa Catarina



# O que é Conexidade?

- Um grafo é dito conexo se for possível visitar qualquer vértice, partindo de um outro e passando por arestas.
- Esta visita sucessiva é denominada caminho.



# Problemas típicos ao Assunto

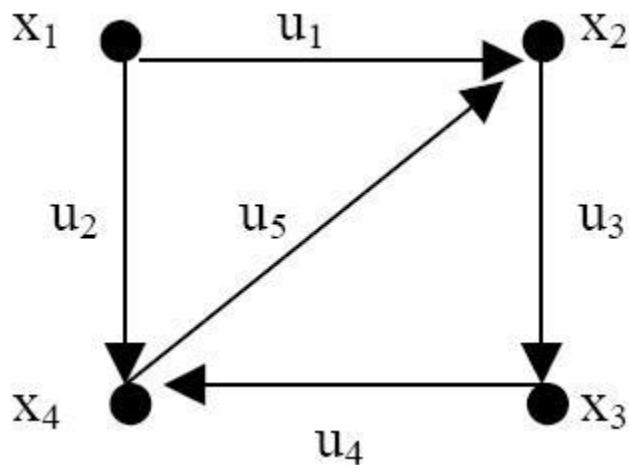
- Determinação de localização de pontos de emergência (ou seja, pontos ótimos para distribuição, tais como em armazéns, transportadoras, estabelecimentos comerciais, público, etc);
- Problemas de engenharia de tráfego;

# Mais Alguns Conceitos

- Antes de iniciar a Conexidade alguns conceitos:
- Fecho Transitivo: indica o inter-relacionamento direto ou indireto dos vértices.
  - Fecho Transitivo Direto (ftd)  $\Gamma^+(xi)$ 
    - O fecho transitivo direto de um vértice  $v$  é o conjunto de todos os vértices que podem ser atingidos por algum caminho iniciando em  $v$ .
  - Fecho Transitivo Inverso (fti)  $\Gamma^-(xi)$ 
    - O fecho transitivo inverso de um vértice  $v$  é o conjunto de todos os vértices a partir dos quais se pode atingir  $v$  por algum caminho.

# Fechos Transitivos

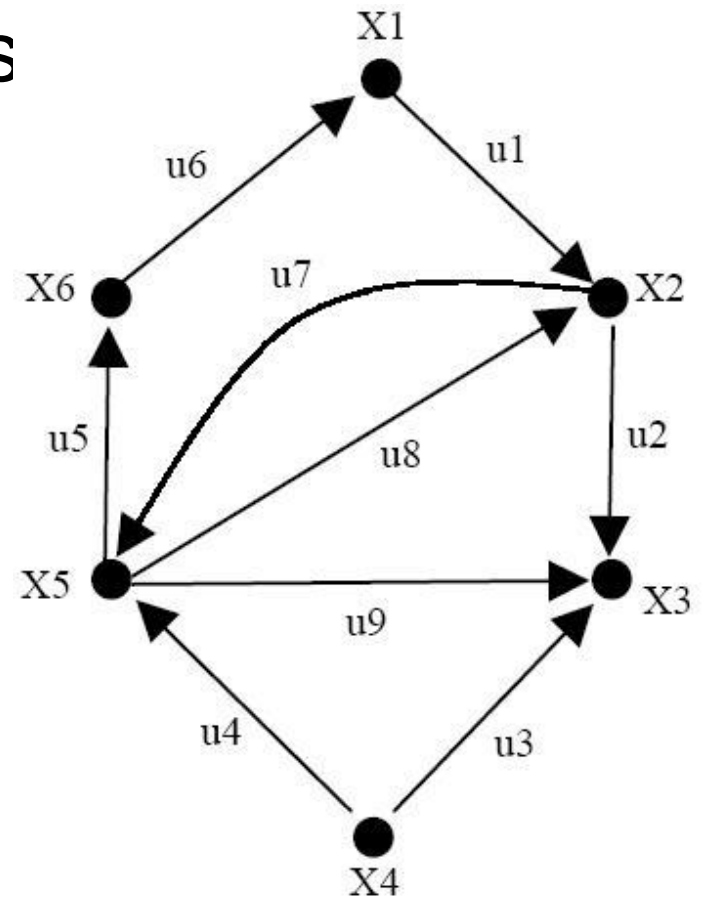
- $\Gamma^+(x_1) = \{x_1, x_2, x_3, x_4\}$
  - $\Gamma^+(x_2) = \{x_2, x_3, x_4\}$
  - $\Gamma^+(x_3) = \{x_2, x_3, x_4\}$
  - $\Gamma^+(x_4) = \{x_2, x_3, x_4\}$
- $\Gamma^-(x_1) = \{x_1\}$
  - $\Gamma^-(x_2) = \{x_1, x_2, x_3, x_4\}$
  - $\Gamma^-(x_3) = \{x_1, x_2, x_3, x_4\}$
  - $\Gamma^-(x_4) = \{x_1, x_2, x_3, x_4\}$



	x1	x2	x3	x4
x1		1		1
x2			1	
x3				1
x4		1		

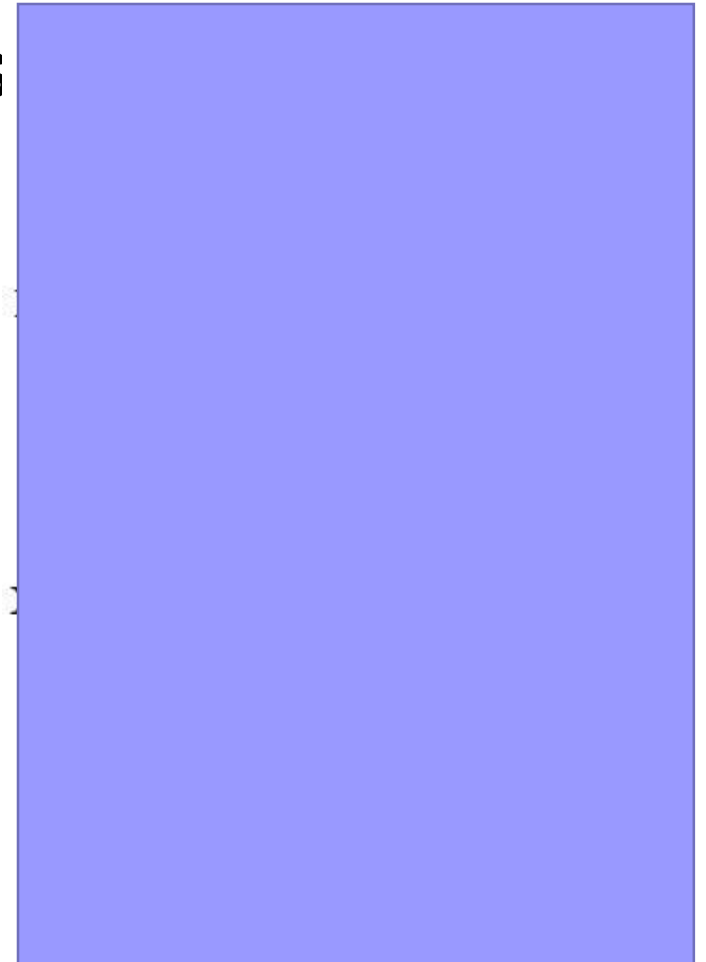
# Exercício 07

- Ache os fechos transitivos do grafo ao lado.



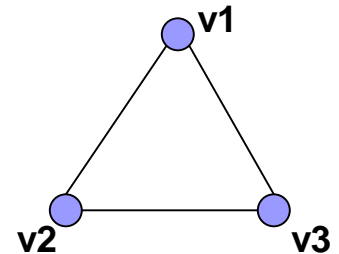
# Exercício 07

- Ache os fechos transitivos do grafo ao lado.



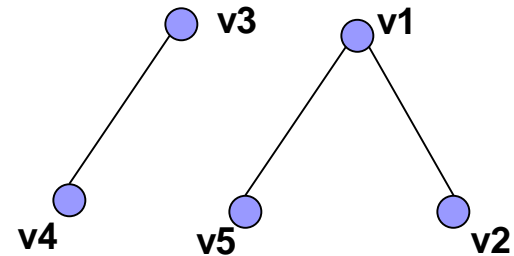
# Tipos de Conexidade

- **a) Grafo Conexo** - Um grafo  $G(V,A)$  é dito ser conexo se há pelo menos uma cadeia ligando cada par de vértices deste grafo  $G$ .



- **b) Grafo Não Conexo (Desconexo)** - Um grafo  $G(V,A)$  é dito ser desconexo se há pelo menos um par de vértices que não está ligado por nenhuma cadeia.

- Sendo que, um grafo não conexo consiste de dois ou mais subgrafos conexos.





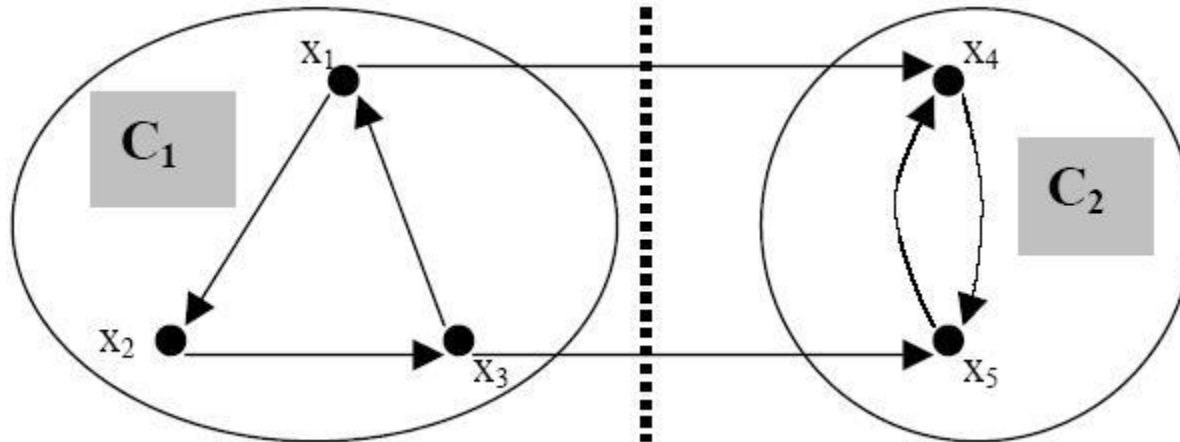
# Tipos de Conexidade

- **c) Grafo Fortemente Conexo (f-conexo)** - No caso de grafos orientados, um grafo é dito ser fortemente conexo (f-conexo) se todo par de vértices está ligado por pelo menos um caminho em cada sentido, ou seja, se cada par de vértices participa de um circuito.
  - Isto significa que cada vértice pode ser alcançável partindo-se de qualquer outro vértice do grafo.
- Como consequência, em um grafo f-conexo  $G(X,E)$ , tem-se sempre:

$$\Gamma^+(x_i) = \Gamma^-(x_i) = X, \forall x_i \in X$$

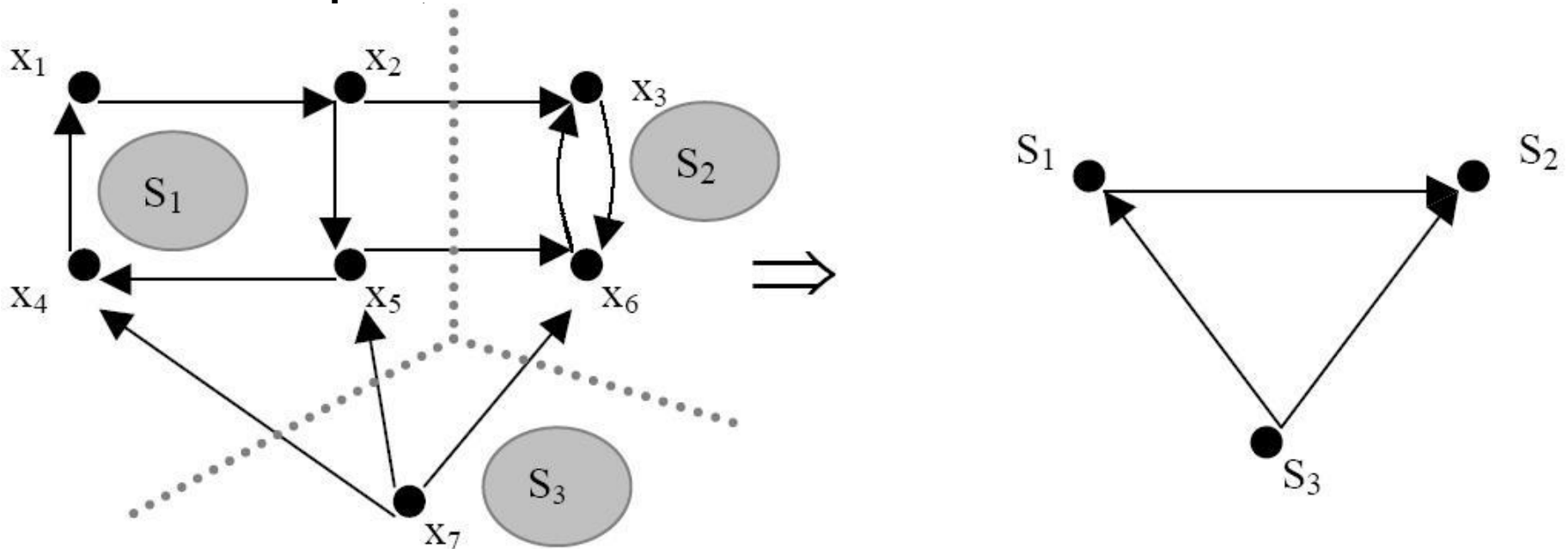
# Tipos de Conexidade

- **d) Componente Fortemente Conexo -**  
Um grafo  $G(V,A)$  que não é fortemente conexo é formado por pelo menos dois subgrafos fortemente conexos.



# Grafo Reduzido

- Dado um Grafo  $G$ .
- $Gr=(S,W)$  é um grafo reduzido de  $G$  segundo uma partição de  $S$ , após uma ordenação



# Grafo Reduzido

- A partição a ser feita depende da relação de equivalência considerada;
  - ao se reduzir a escala de um mapa, por exemplo, pode ser conveniente a agregação de uma cidade maior e suas satélites, a fim de não prejudicar a clareza (partição por proximidade geográfica).
- A partição mais comumente estudada com auxílio da técnica da redução é a baseada nas componentes f-conexas e por isso, quando falamos em grafo reduzido, estaremos nos referindo a ela.

# Grafo Reduzido

## ■ Importante:

- A substituição dos arcos entre duas componentes f-conexas por um único é sempre possível visto que todos eles deve ter, OBRIGATORIAMENTE, o mesmo sentido, ou então haveria um caminho de ida e volta, portanto, teríamos apenas uma componente e não duas.



## Algoritmo para decomposição de um grafo em componentes f-conexas

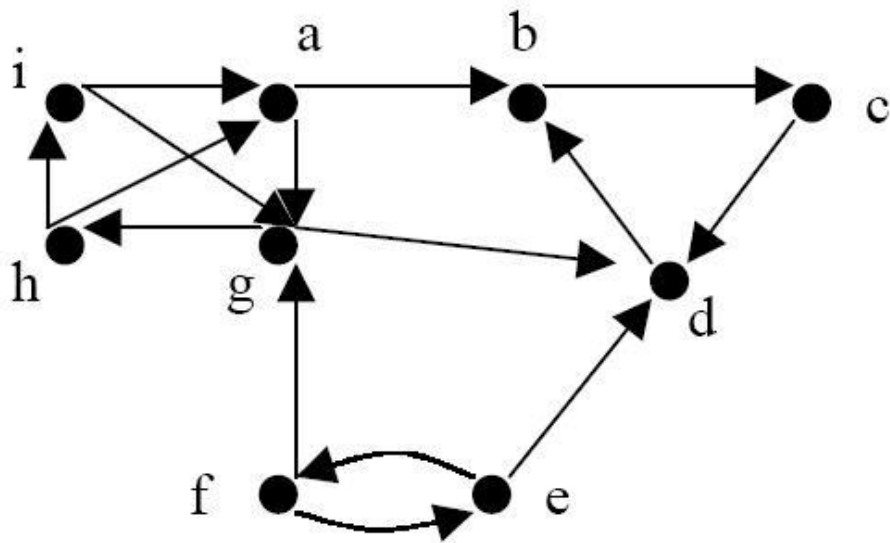
- Há diversos recursos disponíveis para se saber se um grafo é ou não f-conexo e para decompô-lo em componentes f-conexas, caso ele não seja f-conexo.
- Veremos: **Algoritmo de Malgrange**
  - Baseado na determinação de fechos transitivos. Onde a interseção de fechos transitivos (direto ou inverso), detecta a presença de uma componente f-conexa.

# Algoritmo de Malgrange

- De forma generalizado os passos são:
  - **[1]** determinar os fechos transitivos de um vértice  $x_i$  e efetuar a sua interseção;
  - **[2]** eliminar da matriz de adjacência as linhas e colunas correspondentes aos vértices obtidos na interseção no passo 1;
  - **[3]** o processo recomeça com a escolha de outro vértice  $x_j$  até que a matriz tenha se esgotado.

# Algoritmo de Malgrange

- Buscaremos as componentes f-conexas do seguinte grafo:



	a	b	c	d	e	f	g	h	i
a		1					1		
b			1						
c				1					
d		1							
e				1		1			
f					1		1		
g				1				1	
h	1								1
i	1						1		





# Algoritmo de Malgrange

## Observações

- Se a matriz se esgotar na primeira iteração, o grafo será  $f$ -conexo;
- vértice escolhido sempre será eliminado na matriz de adjacência, haja visto que o mesmo participa de ambos fechos transitivos e, portanto, participará da interseção;



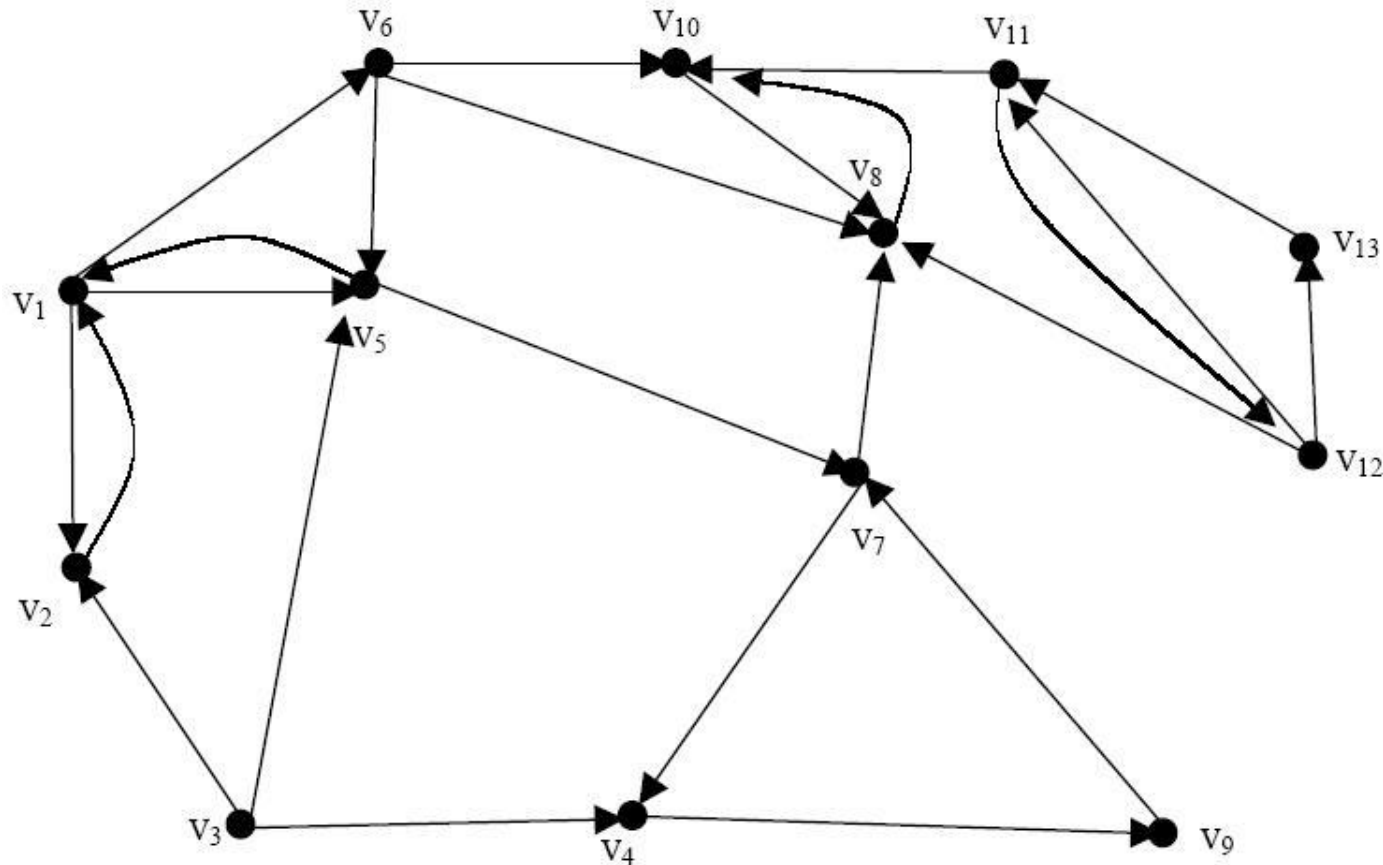
# Algoritmo de Malgrange

## Observações

- quando se tratar de uma matriz de adjacência muito grande, o tempo de computação será muito grande.
- As contribuições obtidas do algoritmo são:
  - identificação do tipo de conexidade do grafo (conexo, porém com três componentes f-conexas);
  - grafo reduzido do grafo original, formado pelas 3 componentes identificadas acima.

# Exercício 08

- Encontre as componentes fortemente conexas e o grafo reduzido do seguinte dígrafo

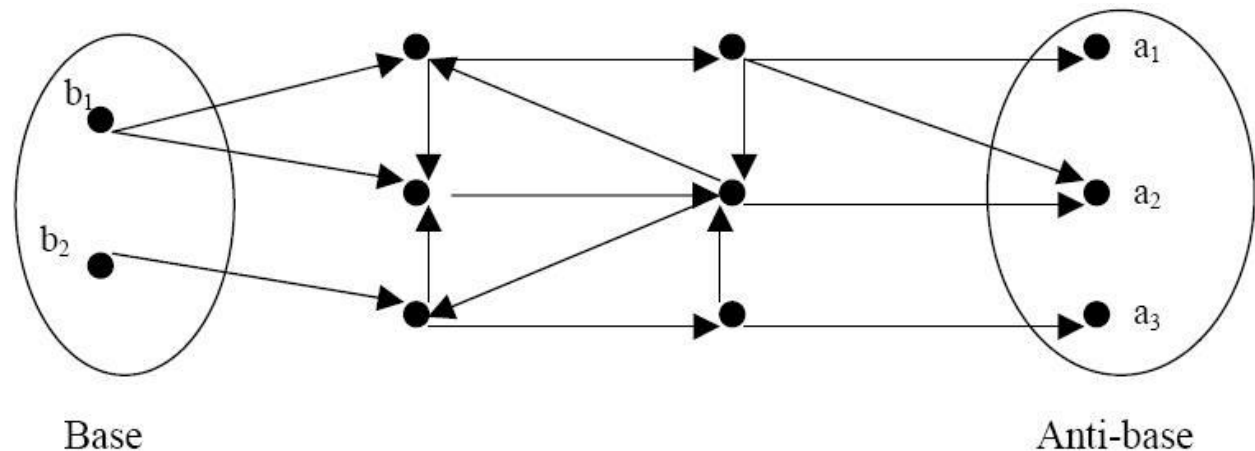


# Exercício 09

- Determine o tipo de conexidade dos seguintes grafos:
  - a)  $X = \{ \text{cidades do Estado de Santa Catarina} \};$   
 $A = \{ (x_i, x_j) \mid x_i \text{ fala por DDD com } x_j \}$
  - b)  $X = \{ \text{livros de uma biblioteca} \};$   
 $A = \{ (x_i, x_j) \mid x_i \text{ é do mesmo autor que } x_j \}$

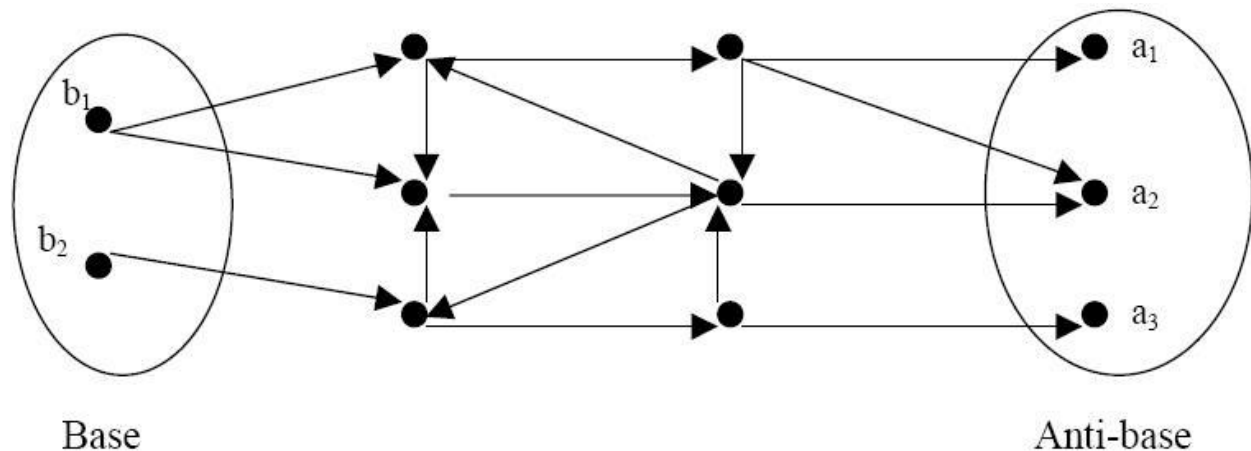
# Bases e Antibases

- Uma base  $B$  é um subconjunto de vértices que não podem ser alcançados a partir de outros vértices.
- Uma anti-base  $A$  é um subconjunto de vértices o qual não se pode atingir algum vértice em  $A$  através de um caminho.



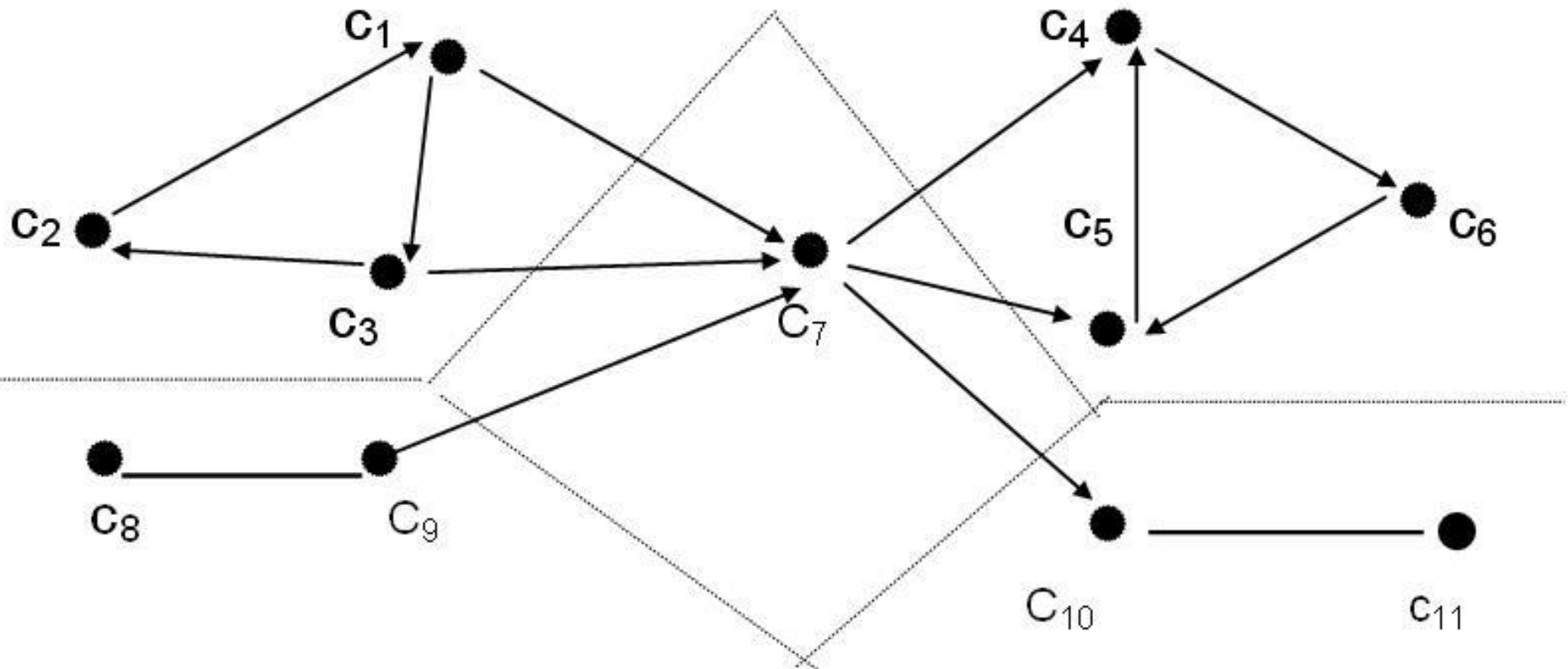
# Bases e Antibases

- Uma base  $B$  é um subconjunto de vértices de um grafo reduzido, o qual não possui antecessores.
- Uma anti-base  $A$  é um subconjunto de vértices de um grafo reduzido, o qual não possui sucessores.

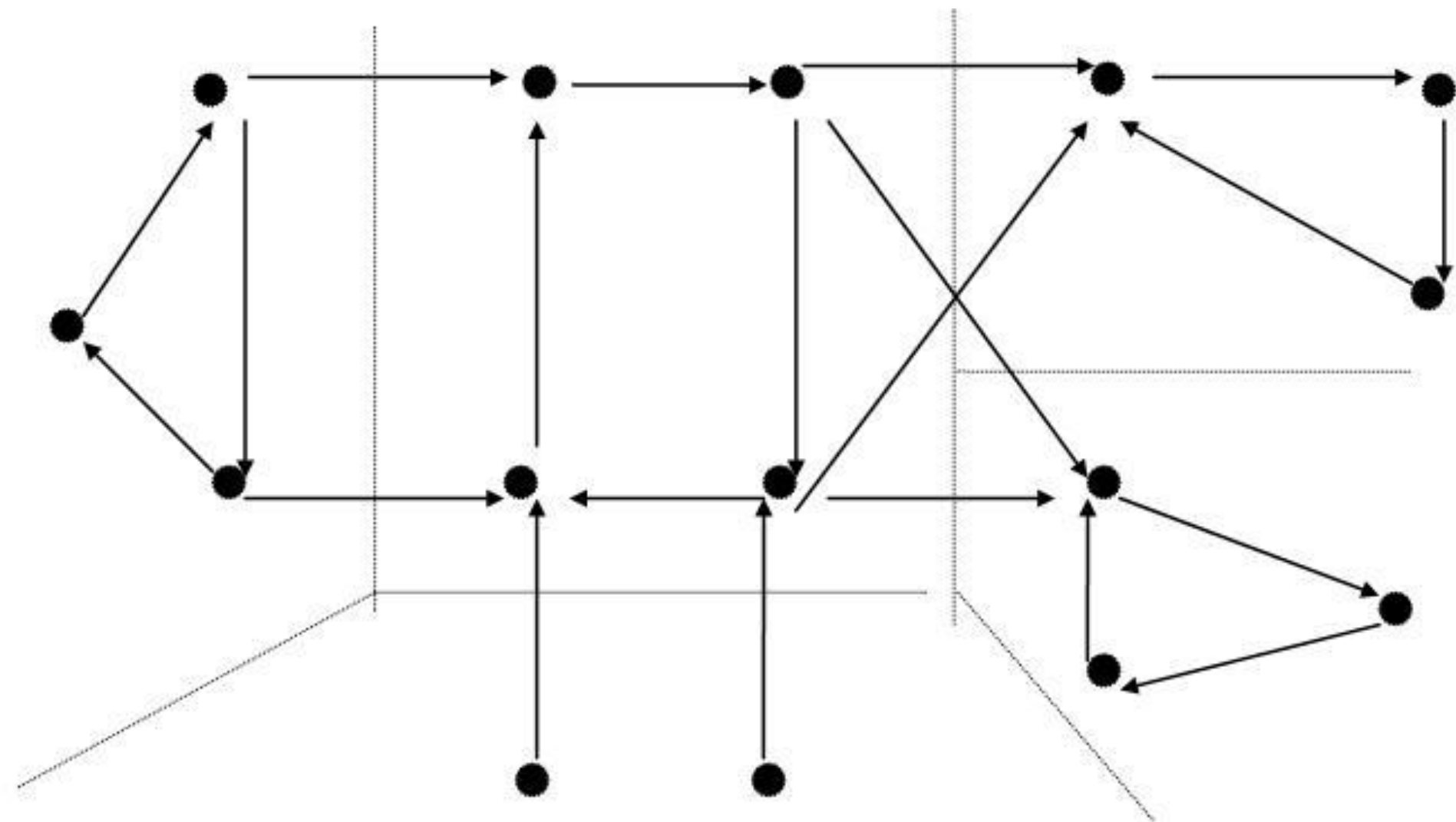


# Exercício 10a

- Já identificado as componentes f-conexas, crie o grafo reduzido e apresente as bases e anti-bases dos mesmos:

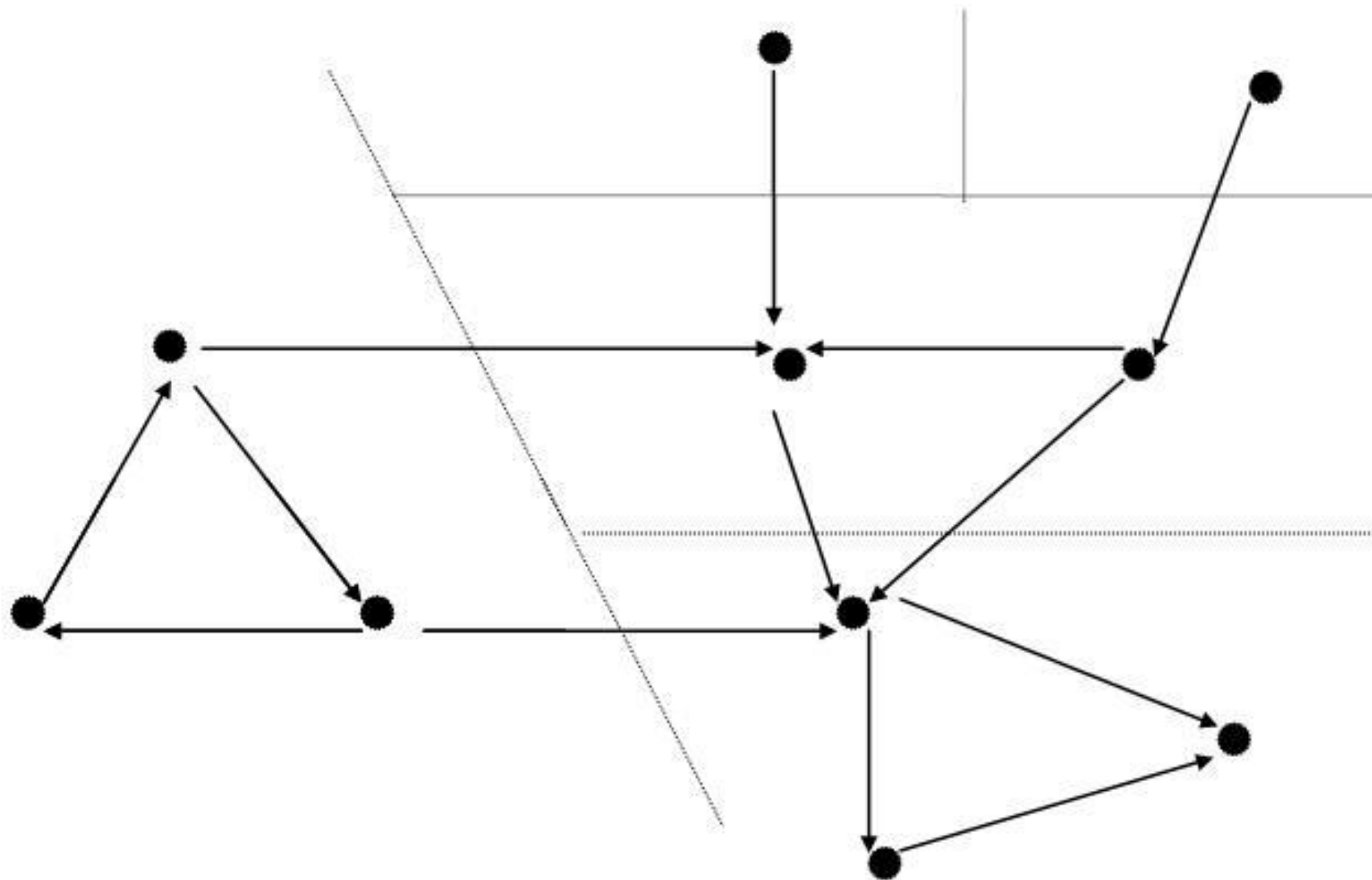


# Exercício 10b





# Exercício 10c



# Exercício 11

- Se você é aluno de um curso sobre teoria dos grafos e entrega, como resposta de um exercício resolvido no qual a matriz abaixo é apresentada como sendo a de um grafo reduzido, sua resposta está certa ou errada?

$S_1$	$S_2$	$S_3$	$S_4$	$S_5$	$S_6$
	1				
		1			
1			1	1	
	1				1
			1		
				1	

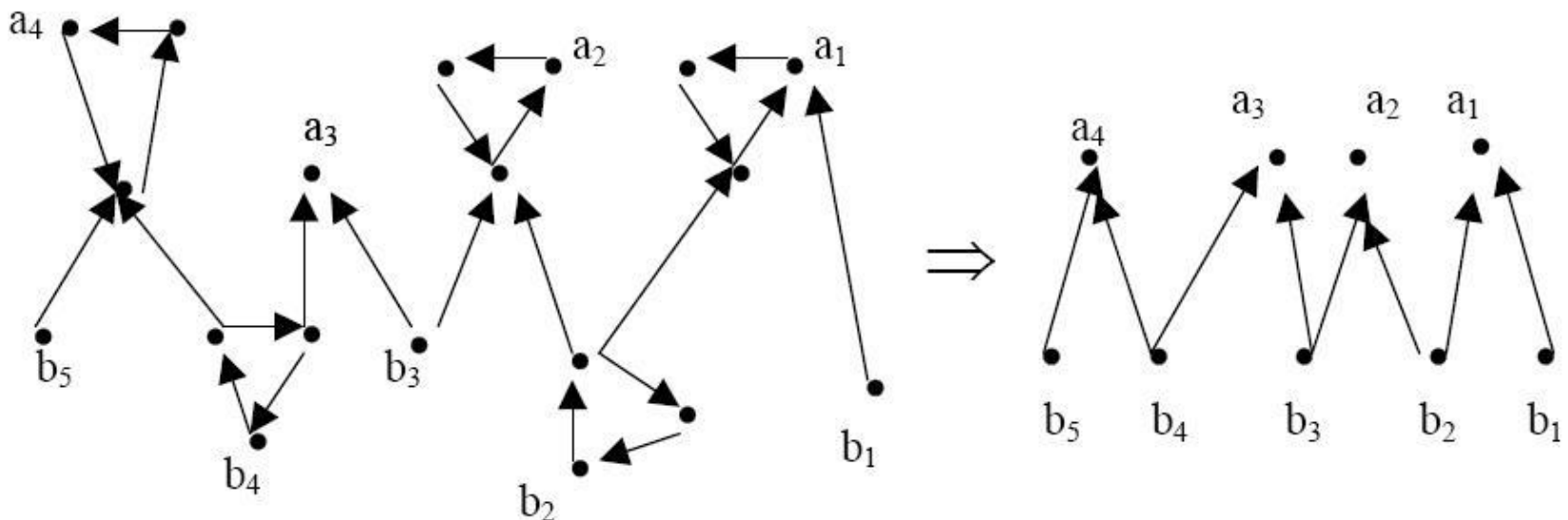
# Transformar grafo em f-conexo

- Identificando o número de arestas a ser adicionadas no grafo (t):

- $t = \max(a(G), b(G))$

- onde  $a(G)$  e  $b(G)$  são respectivamente, os cardinais das anti-bases e bases de  $G$ .

- $t = \max(4, 5) = 5$  (são necessárias 5 arestas)



# Exercício 12

- Transforme o grafo reduzido dos exercícios 10 (a,b,c) em grafos f-conexos, identificando o número mínimo de arestas necessárias.

