Graflar (Graphs)

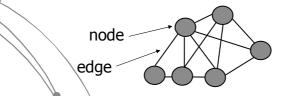
- Graf gösterimi
- Uygulama alanları
- Graf terminolojisi
- Depth first dolaşma
- Breadth first dolaşma
- Topolojik sıralama

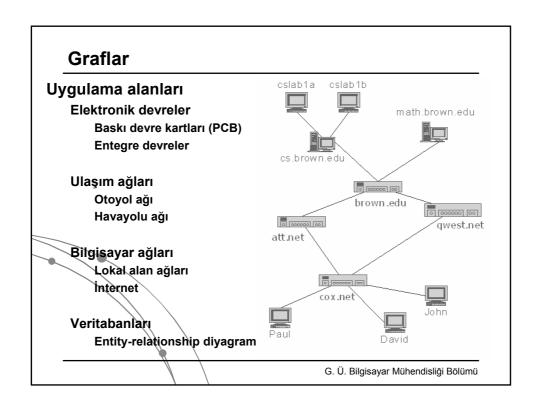
Yrd.Doç.Dr. M. Ali Akçayol

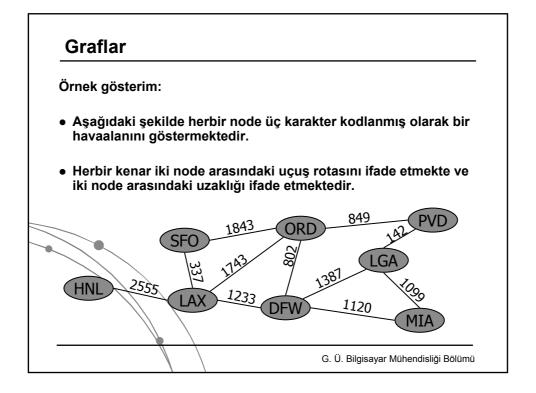
G. Ü. Bilgisayar Mühendisliği Bölümü

Graflar

- Graflar bilgi parçaları arasındaki ilişkileri gösterirler.
- Bir G graf V ile gösterilen node'lardan (verteks) ve E ile gösterilen kenarlardan (Edge) oluşur. Her kenar iki node'u birleştirir.
- Her node bir bilgi parçasını gösterir.
- Her kenar iki bilgi arasındaki ilişkiyi gösterir ve (u, v) şeklinde ifade edilir. (u, v) iki node'u gösterir.







Graflar

Kenar türleri:

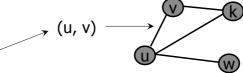
- Directed edge (Yönlendirilmiş kenar)
 - Sıralı node çiftleriyle ifade edilir. (u, v) ile (v, u) aynı değildir.
 - İlk node orijin ve ikinci node ise hedef olarak adlandırılır.
 - Örnek: iki nokta arasındaki uçuş.
- Undirected edge (Yönlendirilmemiş kenar)
 - Sırasız node çiftleriyle ifade edilir. (u, v) ile (v, u) aynı şeyi ifade ederler.
 - Örnek: uçuş rotası
- Yönlendirilmiş graf
 - Bütün kenarları yönlendirilmiş graftır.
- Yönlendirilmemiş graf
 - Hiçbir kenarı yönlendirilmemiş graftır.

G. Ü. Bilgisayar Mühendisliği Bölümü

Graflar (Terminoloji)

Komşu (Adjacent)

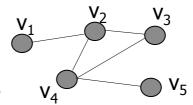
• Eğer (u, v) ∈ E ise u ve v node'ları komşudur.



a ve v komşudur v ve w komşu değildir

Yol ve basit yol

- \bullet Bir yol v₁ den v_k ya kadar sıralı node'ları (v₁, v₂), (v₂, v₃), ..., (v_{k-1}, v_k) kenarlarıyla birbirine bağlar.
- Bir basit yolda her bir node sadece bir kez bulunur.



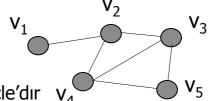
- v_2 , v_3 , v_4 , v_2 , v_1 bir yoldur.
- v₂, v₃, v₄, v₅ bir basit yoldur.

G. Ü. Bilgisayar Mühendisliği Bölümü

Graflar (Terminoloji - devam)

Cycle ve basit cycle

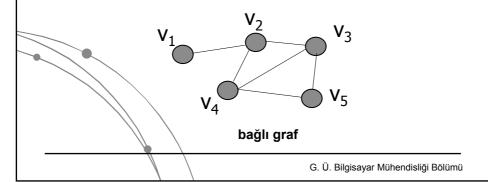
- Bir cycle bir yoldur ve başlama ve bitiş node'ları aynıdır.
- Bir basit cycle'da başlangıç ve bitiş node'ları hariç tüm node'lar sadece bir kez bulunur.

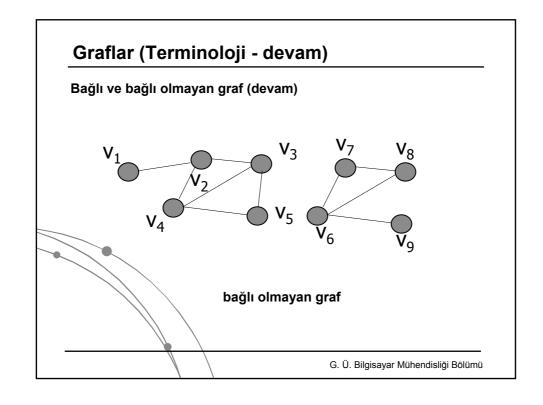


- $-v_{2}, v_{3}, v_{4}, v_{5}, v_{3}, v_{2}$ bir cycle'dır v_{4}
- v_2 , v_3 , v_4 , v_2 bir basit cycle'dır

Bağlı ve bağlı olmayan graf

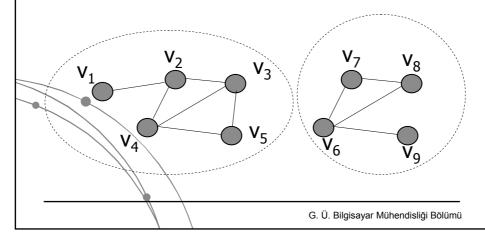
- Eğer bir graftaki tüm node'lar arasında en azından bir yol varsa bağlı graftır.
- Eğer bir grafta herhangi iki node arasında yol bulunmuyorsa bağlı olmayan graftır.





Bağlı eleman (connected component)

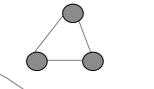
• Eğer bir graf bağlı değilse, bağlı alt gruplara göre parçalanabilir. Bu parçaların herbirine bağlı eleman denir.



Graflar (Terminoloji - devam)

Komple graf

• Eğer bir graftaki her iki node arasında bir kenar varsa komple graftır.

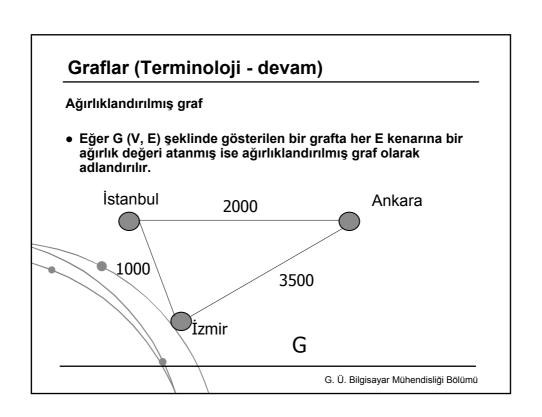


3 node ile komple graf



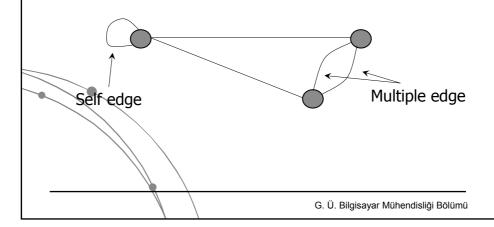
4 node ile komple graf

Alt graf • G (V, E) şeklinde gösterilen bir grafın alt grafı H(U, F) ise U \subseteq V ve F \subseteq E olur. V1 V2 V3 V3 V4 H



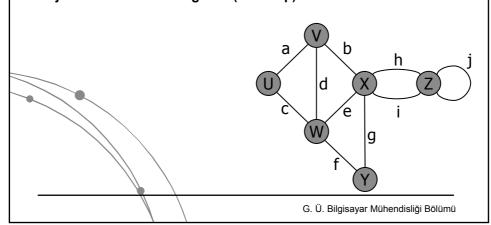
Multigraf

 Multigraf iki node arasında birden fazla kenara sahip olan veya bir node'un kendi kendisini gösteren kenara sahip olan graftır.



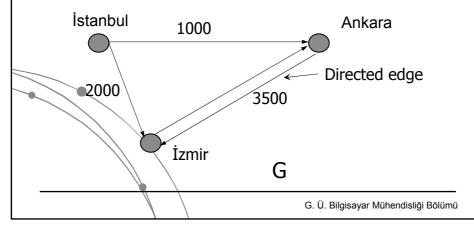
Graflar (Terminoloji - devam)

- a,b ve d kenarları V node'unun kenar bağlantılarıdır.
- X node'unun derecesi 5' tir.
- h ve i çoklu (multiple) kenarlardır.
- j kendi kendisine döngüdür (self loop).



Yönlendirilmiş graf (Directed graph - Digraph)

• Eğer G (V, E) şeklinde gösterilen bir grafta her E kenarı bir yöne (directed edge) sahipse G yönlendirilmiş graftır.



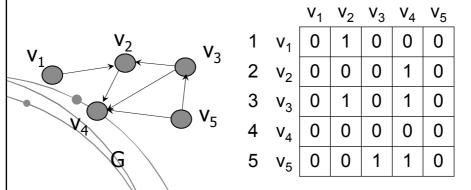
Graflar (Oluşturulması)

- Komşu matrisi (Adjacency matrix)
 Graf iki boyutlu matrisle gösterilir.
- Komşu listesi (Adjacency list)
 Graph n elemanlı m tane bağlı listeyle gösterilir. n ilgili node'a komşu olan node sayısını, m ise toplam node sayısını ifade eder.

Graflar (Oluşturulması-Komşu Matrisi)

• Yönlendirilmiş graf için komşu matrisi

$$\begin{aligned} \text{Matris}[i][j] &= 1 & & \text{if } (v_i, v_j) \in \mathsf{E} \\ 0 & & \text{if } (v_i, v_j) \not\in \mathsf{E} \end{aligned}$$



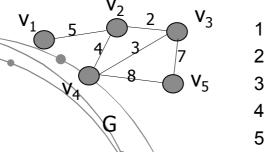
G. Ü. Bilgisayar Mühendisliği Bölümü

Graflar (Oluşturulması-Komşu Matrisi)

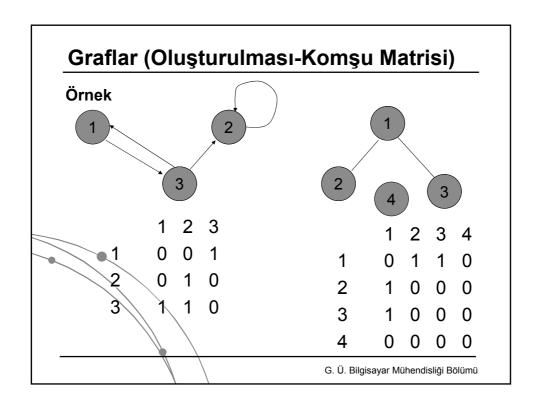
 Ağırlıklandırılmış ancak yönlendirilmemiş graf için komşu matrisi

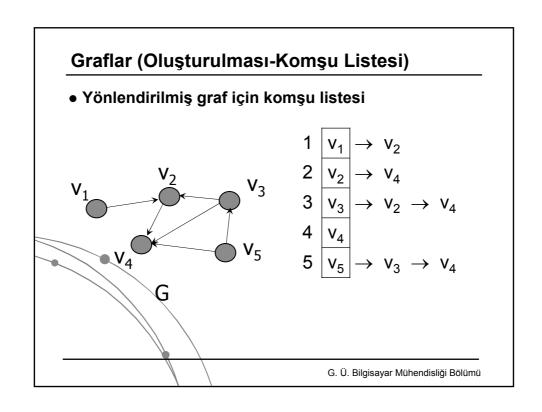
if
$$(v_i, v_j) \in E$$
 or $(v_j, v_i) \in E$ otherwise

1 2 3 4 5



		V ₁	V_2	V ₃	V_4	V_5
1	V_1	8	5			8
2	V_2	5	8		4	8
3	V_3	8	2	8	3	7
4	V_4	8	4	3	8	8
5	V_5	∞	∞	7	8	8

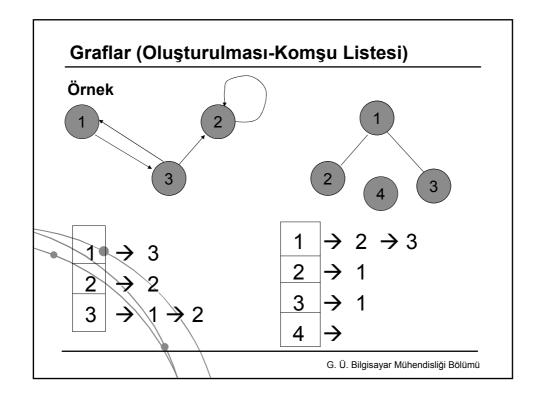




Graflar (Oluşturulması-Komşu Listesi)

• Yönlendirilmiş ve ağırlıklandırılmış graf için komşu listesi

$$V_1$$
 V_2
 V_3
 V_4
 V_5
 V_5
 V_5
 V_6
 V_7
 V_8
 V_9
 $V_$



Graflar (Komşu Matrisi-Komşu Listesi)

Avantajları dezavantajları

Komşu matrisi

- Çok fazla alana ihtiyaç duyar.
- Daha az hafızaya ihtiyaç duyulması için sparse matris tekniklerinin kullanılması gerekir.
- Herhangi iki node'un komşu olup olmadığına çok kısa sürede karar verilebilir.

Komşu liştesi

- Bir node'un tüm komşularına hızlı bir şekilde ulaşılır.
- Daha az alana ihtiyaç duyar.
- Oluşturulması matrise göre daha zor olabilir.

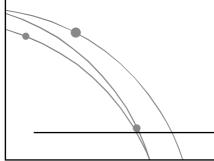
G. Ü. Bilgisayar Mühendisliği Bölümü

Graflar (Dolaşma - Traversal)

- Depth first dolaşma
 - Bir v node'una gidildikten sonra v node'unun bir komşusu seçilir ve ziyaret edilir. Ardından onun bir komşusu seçilir ve ard arda komşu seçimi yapılarak devam edilir. Komşu kalmadığında geri dönülür.
- Breadth first dolaşma
 - Bir v node'una gidildikten sonra v node'unun sırasıyla tüm komşu node'larına gidilir ardından tüm komşu node'ların komşu node'larına gidilir.

Graflar (Dolaşma - Traversal)

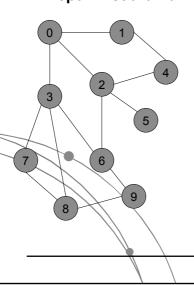
- Depth first arama işlem adımları
 - 1. Önce bir başlangıç node'u seçilir ve ziyaret edilir.
 - 2. Seçilen node'un bir komşusu seçilir ve ziyaret edilir.
 - 2.adım ziyaret edecek komşu kalmayıncaya kadar tekrar edilir.
 - 4. Komşu kalmadığında tekrar geri dönülür ve önceki ziyaret edilmiş node'lar için adım 2 ve 3 tekrar edilir.



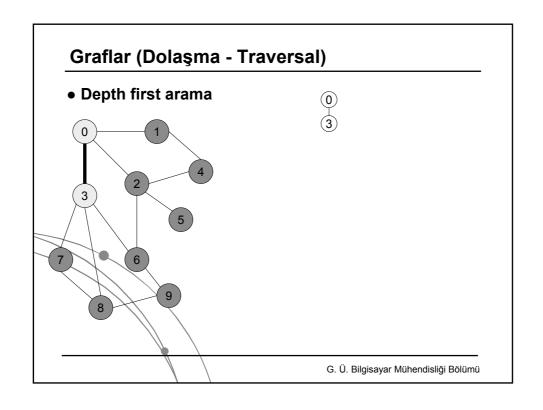
G. Ü. Bilgisayar Mühendisliği Bölümü

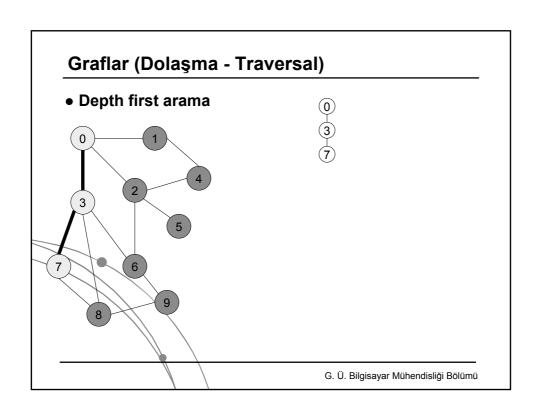
Graflar (Dolaşma - Traversal)

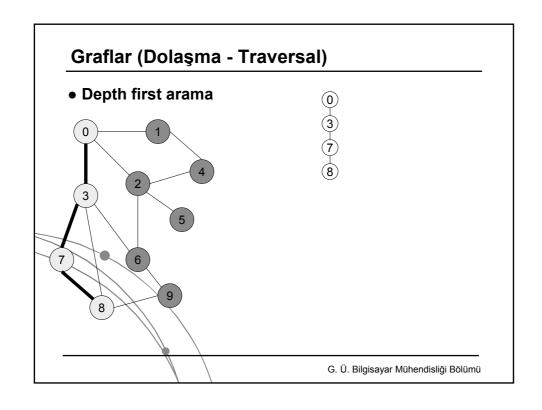
• Depth first arama

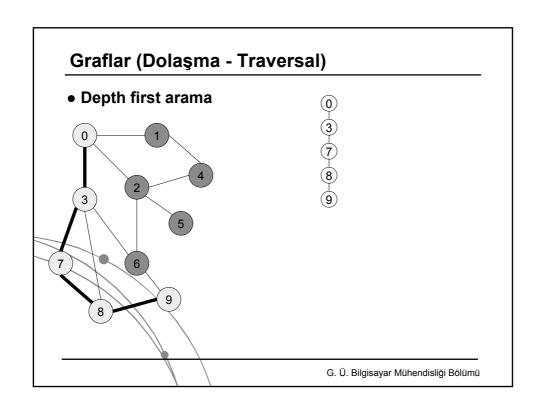


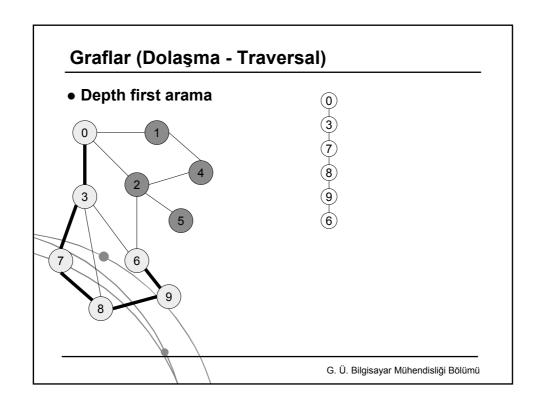
- 1. s node'unu seç
- 2. visit s // örn. ekrana yaz
- 3. for each edge <s, U> // U komşu node
- 4. if U is not visit
- 5. **DFS(G, U)**

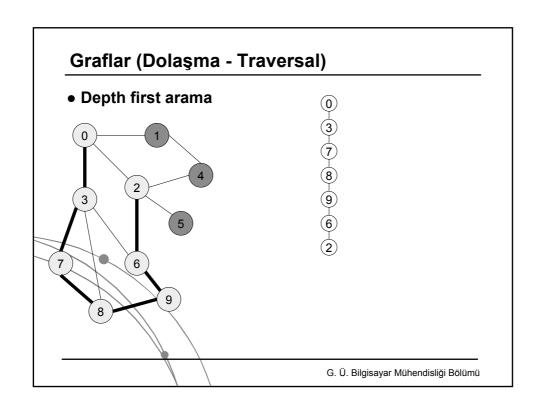


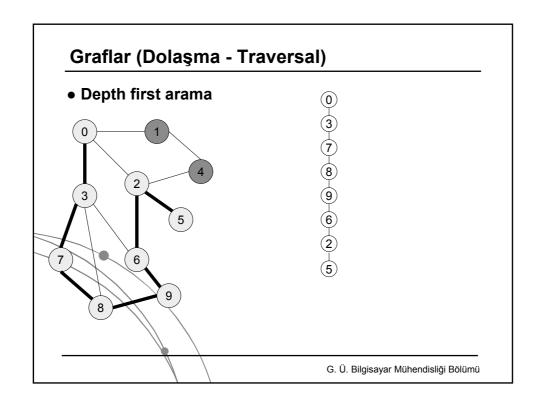


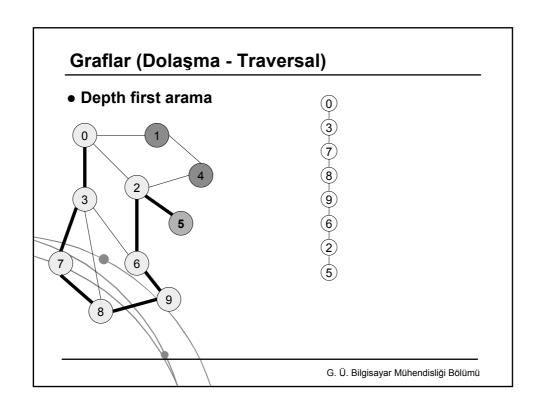


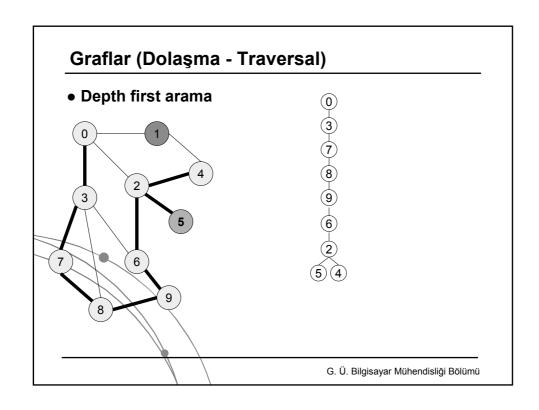


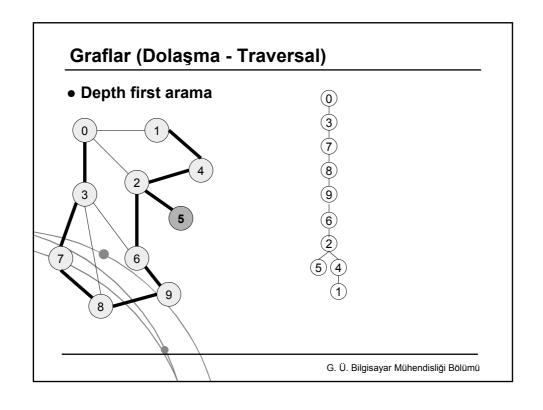


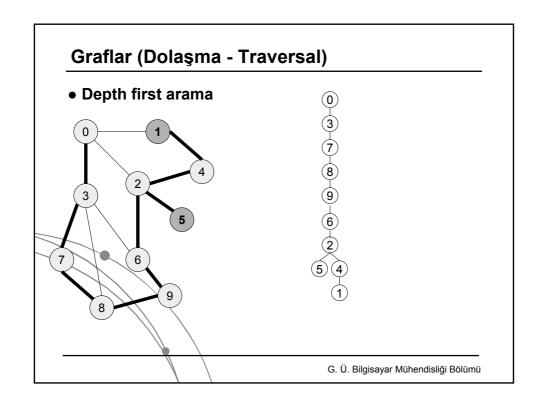


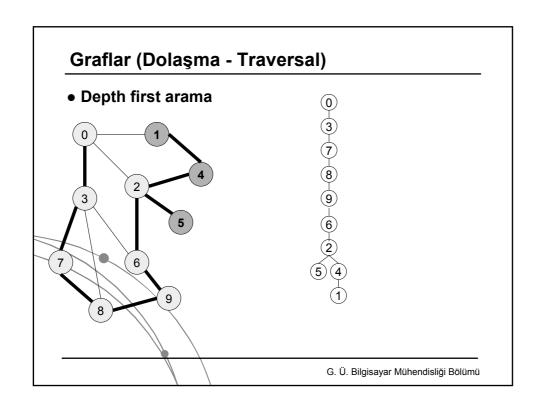


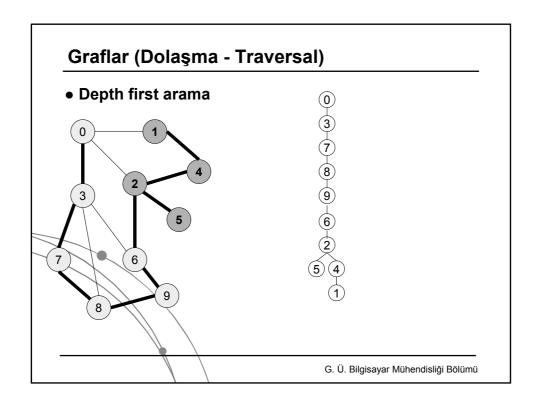


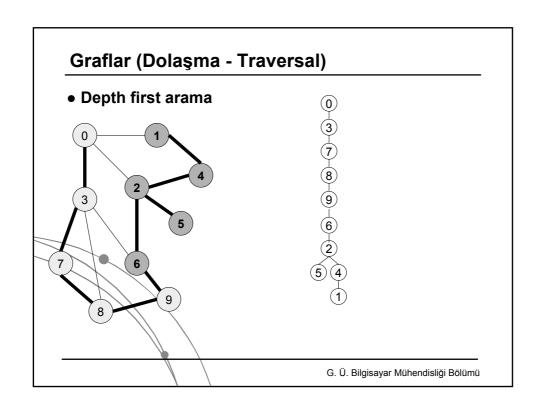


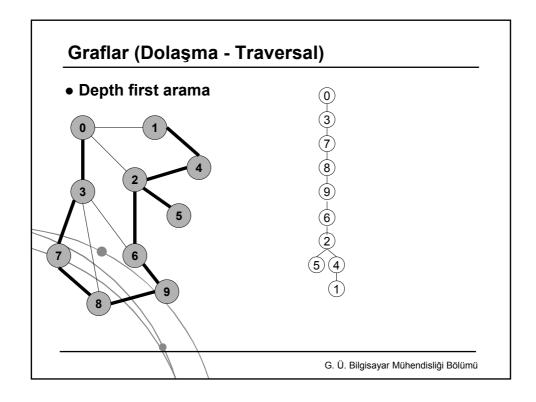








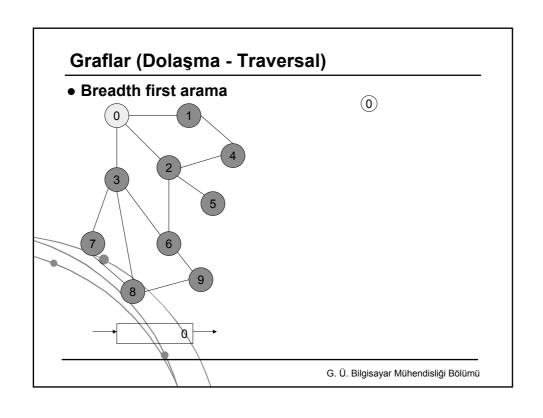


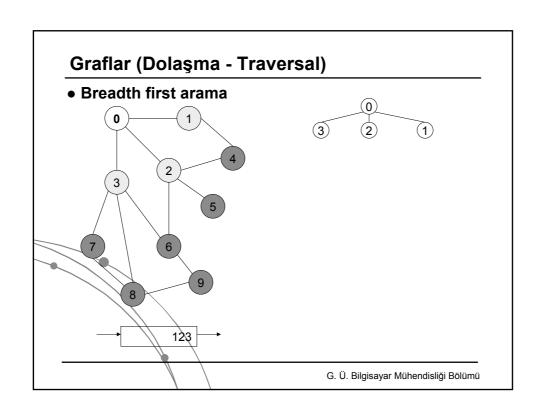


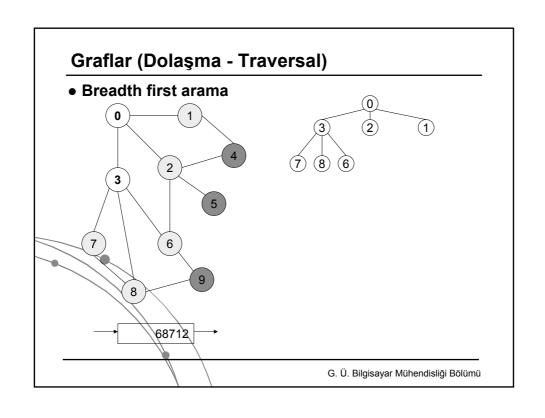
Graflar (Dolaşma - Traversal)

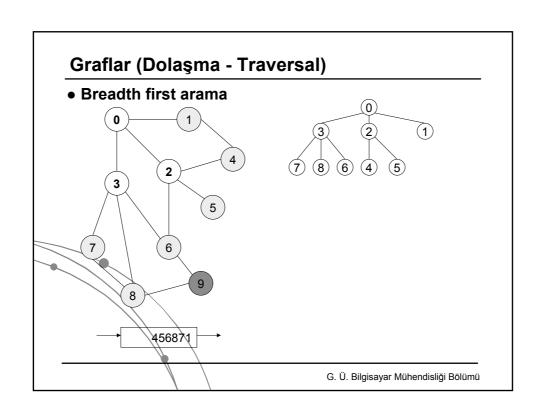
- Breadth first arama işlem adımları
 - 1. Breadth first arama ağaçlardaki level order aramaya benzer.
 - 2. Seçilen node'un tüm komşuları sırayla seçilir ve ziyaret edilir.
 - 3. Her komşu queue içerisine atılır.
 - 4. Komşu kalmadığında Queue içerisindeki ilk node alınır ve 2.adıma gidilir.

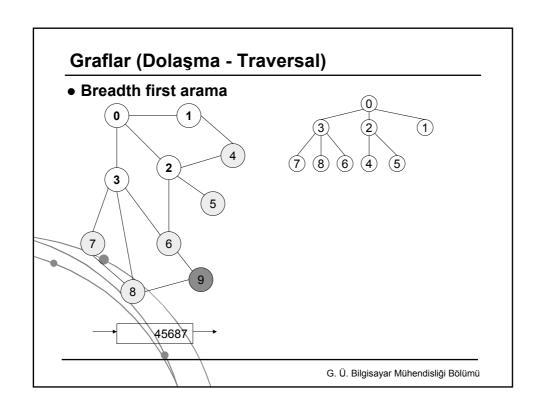


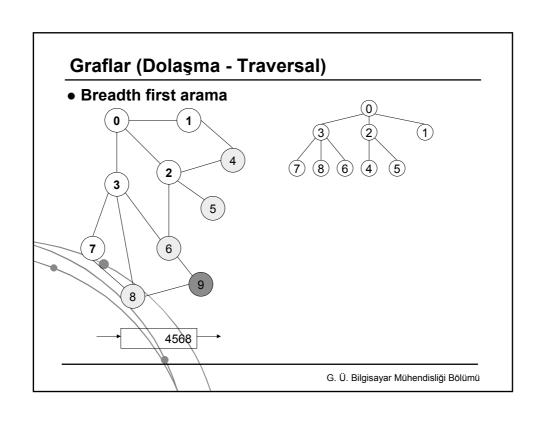


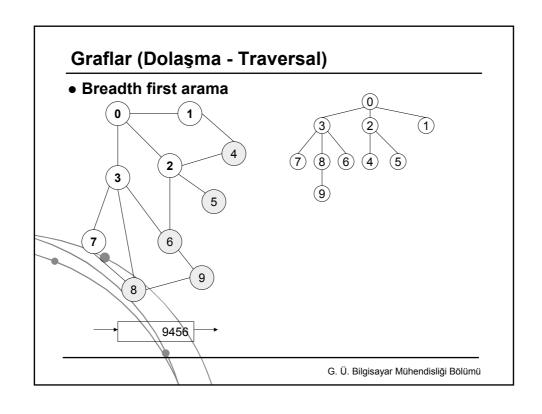


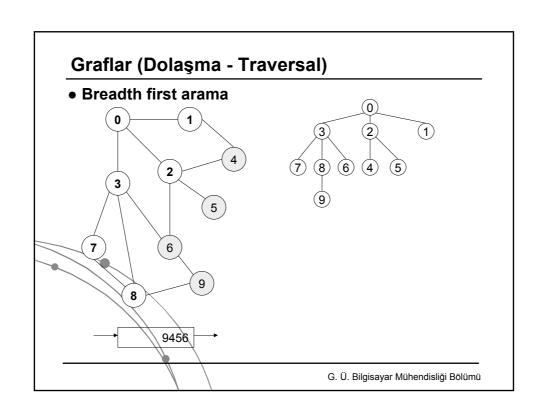


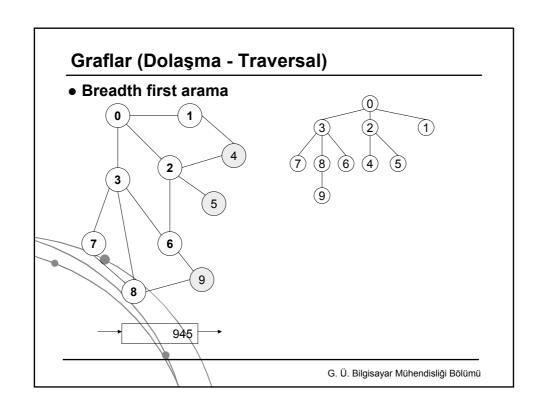


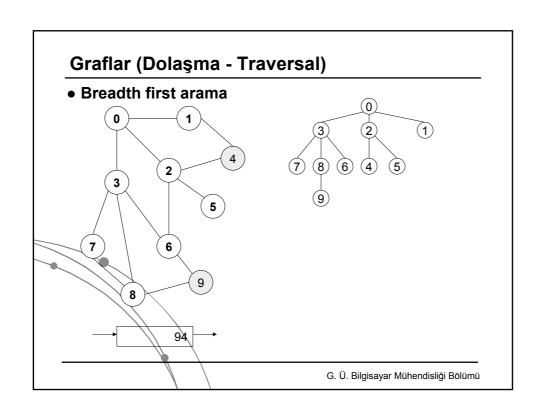


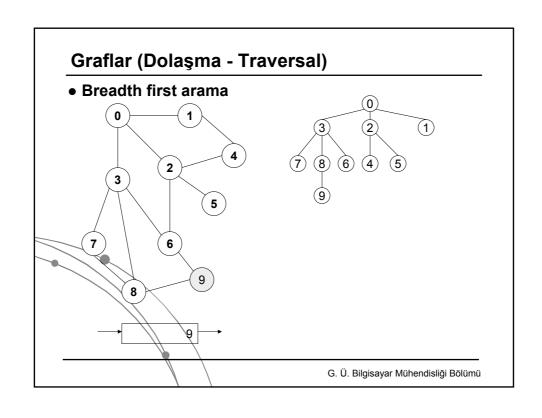


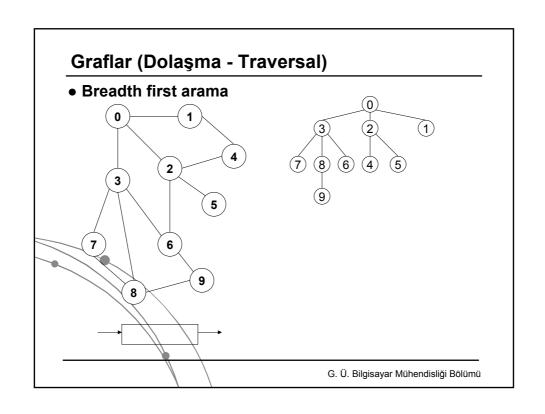






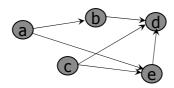






Graflar (Toplojik sıralama)

- Topolojik sıralama
 - Toplojik sıralama bir graftaki tüm node'ların doğrusal sıralamasıdır.
 - Node'lar arasında öncelik sırası gözönüne alınır.



Ornekteki grafta topolojik sıralama aşağıdaki gibi yapılabilir.

1- a, c, b, e, d 2- c, a, b, e, d a b c e d

G. Ü. Bilgisayar Mühendisliği Bölümü

Graflar

Haftalık Ödev:

• 10 tane şehir için bir graf yapısı oluşturunuz. Her şehirden komşu şehirlere olan uzaklık kenar ağırlıkları olarak kullanılacaktır.

 Herhangi bir şehirden başlayarak tüm şehirleri dolaşmak için gerekli olan algoritmayı depth first dolaşmayla yapınız.

