



Programación II

Grafos

2C 2023 TN – Ing. Elizabeth Barrera



Temas

- 👑 *TDA*
- 👑 *Grafos*
- 👑 *Especificación*
- 👑 *Ejemplos*
- 👑 *Implementación estática*
- 👑 *Implementación dinámica*

TDA

- Es una *abstracción*, ignoramos algunos detalles y nos concentramos en los que nos interesan.
- A la definición del TDA la llamamos *especificación* y a la forma de llevar a cabo lo definido lo denominamos *implementación*.

Recordar que:

Existen siempre *2 visiones* diferentes en el TDA: usuario e implementador.

Son separadas, y una oculta a la otra.



Grafos

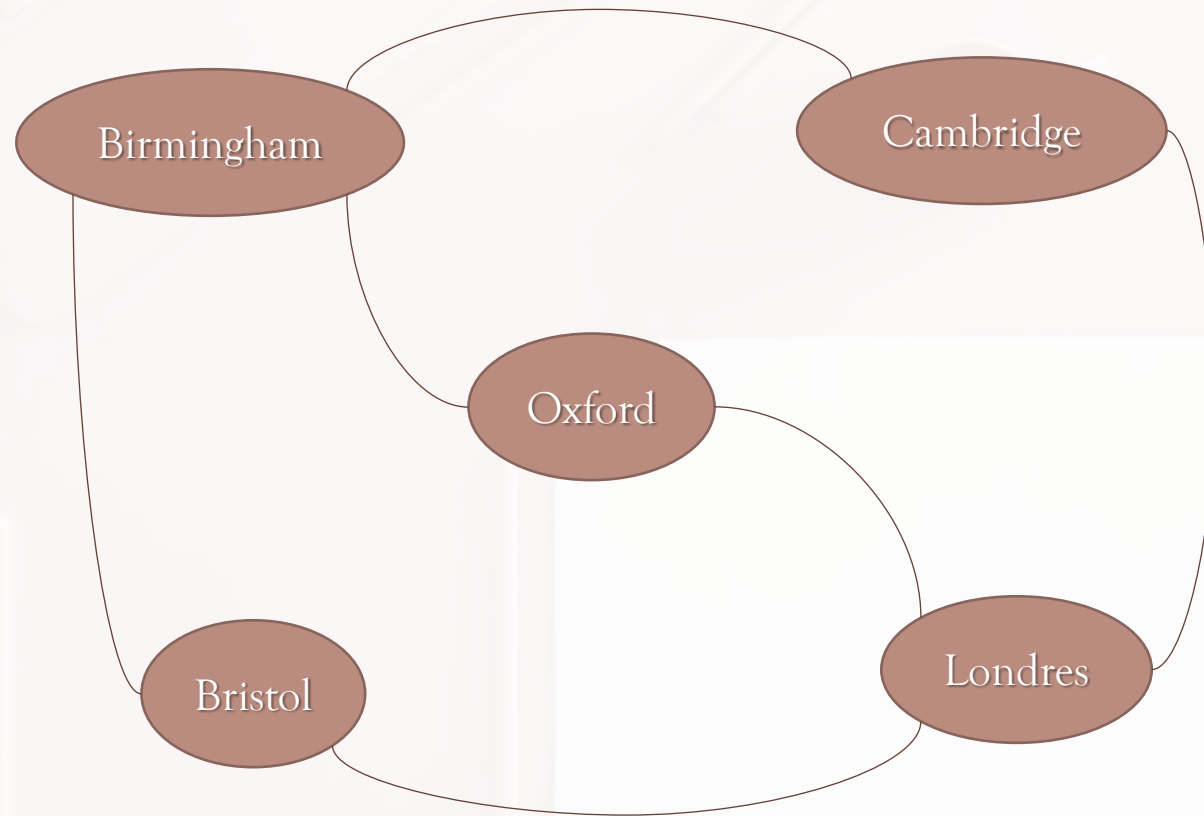
Grafos

Un grafo es un conjunto de elementos llamados nodos o *vértices* y un conjunto de pares de vértices llamados *aristas*.

Cada arista tiene un valor entero asociado al que llamaremos *peso*.

Un grafo sirve para representar una *red*.

Grafos

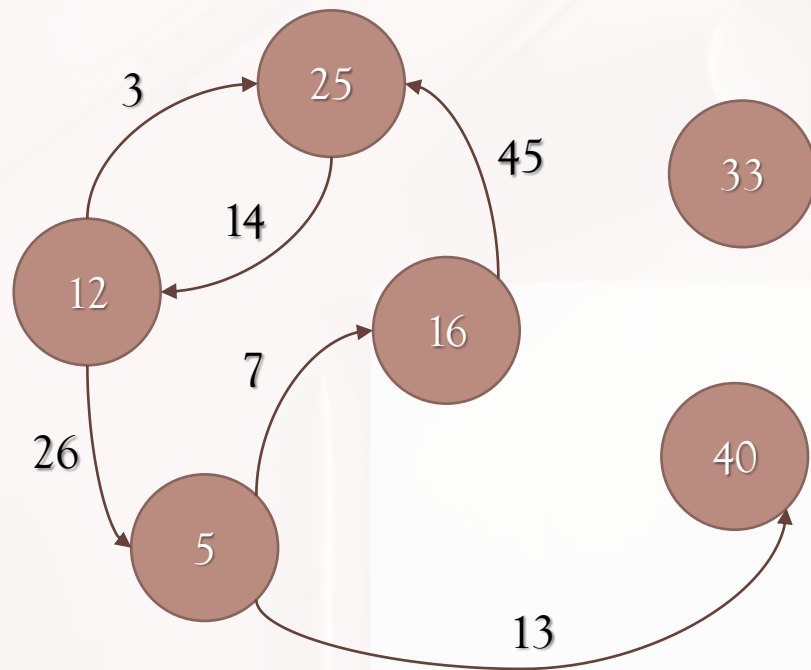


Grafos dirigidos

Un caso particular de grafos, son aquellos en los que las aristas tienen un sentido, y se denominan **grafos dirigidos**. La arista tiene un vértice origen y un vértice destino.

Un vértice tiene **aristas entrantes** si existe al menos una arista que tiene al vértice como destino. Un vértice tiene **aristas salientes** si existe al menos una arista que tiene al vértice como origen.

Grafos dirigidos



Grafos dirigidos - definiciones

- Un vértice que no tiene aristas entrantes ni salientes es un **vértice aislado**.
- La cantidad de aristas salientes se llama **grado positivo** de un vértice. La cantidad de aristas entrantes se llama **grado negativo** de un vértice.
- Un vértice v_2 es **adyacente** de v_1 , si existe una arista de v_1 a v_2 . En el caso de grafos dirigidos, puede suceder que uno sea adyacente de otro, pero no recíprocamente.

Grafos dirigidos - definiciones

- Un *camino*, es una sucesión ordenada de vértices, en donde existe una arista entre el primero y el segundo, el segundo y el tercero, y así sucesivamente. El *costo del camino* es la suma de los pesos de cada arista.
- Un *ciclo* es un camino que comienza y termina en un mismo vértice.
- Un vértice es *alcanzable* desde otro si existe un camino que una al segundo con el primero.

Grafos dirigidos - definiciones

- Las *aristas paralelas* son un par de aristas con mismo origen y mismo destino.
- Un *bucle* es una arista que tiene igual origen y destino.
- Aclaración: vamos a trabajar con grafos dirigidos, sin aristas paralelas ni bucles, donde los vértices son números enteros y los pesos son enteros positivos.

Especificación - Operaciones

- *inicializarGrafo*: inicializa el grafo.
- *agregarVertice*: agrega un nuevo vértice al grafo, siempre que el grafo esté inicializado y el vértice no exista.
- *eliminarVertice*: elimina el vértice dado, siempre que el vértice exista.
- *vertices*: devuelve el conjunto de vértices de un grafo, siempre que el grafo esté inicializado.

Recordar que:

Las **precondiciones**, son condiciones que deben cumplirse antes de la ejecución de la operación.

Especificación - Operaciones

- *agregarArista*: agrega una arista al grafo entre los vértices y con el peso dados, siempre que existan ambos vértices pero no exista una arista entre ambos.
- *eliminarArista*: elimina la arista entre los vértices dados, siempre que esta arista exista.
- *existeArista*: indica si el grafo contiene una arista entre los vértices dados, siempre que los vértices existan.
- *pesoArista*: devuelve el peso de la arista entre los vértices dados, siempre que la arista exista.

Recordar que:
Las **precondiciones**, son condiciones que deben cumplirse antes de la ejecución de la operación.

Especificación - Interfaz

```
public interface GrafoTDA {  
    void inicializarGrafo( );  
    void agregarVertice(int v); //grafo inicializado y  $\nexists$  vértice  
    void eliminarVertice(int v); //grafo inicializado y  $\exists$  vértice  
    ConjuntoTDA vertices(); //grafo inicializado  
    void agregarArista(int v1, int v2, int peso); //grafo  
        inicializado,  $\nexists$  arista y  $\exists$  ambos vértice  
    void eliminarArista(int v1, int v2); //grafo inicializado y  
         $\exists$  arista  
    boolean existeArista(int v1, int v2); //grafo inicializado y  
         $\exists$  ambos vértices  
    int pesoArista(int v1, int v2); //grafo inicializado y  $\exists$  arista  
}
```




Uso

Uso - Ejemplos

- Calcular el conjunto de los predecesores de un vértice v .
- Aclaración: un vértice “origen” es predecesor de otro vértice “destino”, si hay una arista que comienza en “origen” y termina en “destino”.



Implementación

Implementación estática

- Se utilizan *matrices de adyacencia*.
- Una matriz de adyacencia es una **matriz cuadrada** donde la cantidad de filas y columnas está dada por la cantidad de vértices del grafo.
- El contenido de cada celda es el **peso** de la arista con origen en el número de fila y destino en el número de columna.

Implementación estática

- Si no existe ninguna arista que vaya de un vértice i a un vértice j , el contenido de la posición $i-j$ es 0.
- Como los índices van de cero en adelante en forma consecutiva, y los vértices pueden tener valores no continuos, se utiliza un **mapeo** que indique en qué índice de la matriz está el vértice que se busca.
- Este mapeo se realiza con un **arreglo de etiquetas**.

Implementación estática

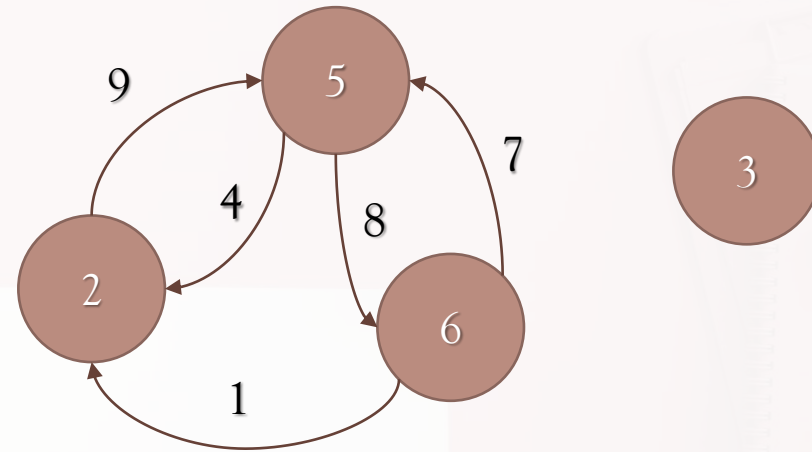
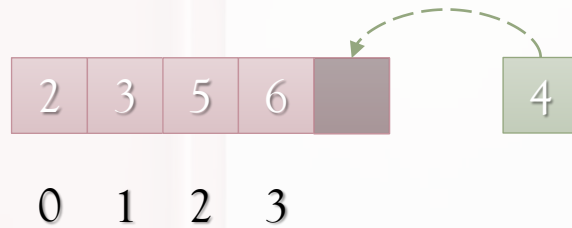
- Para *agregar* un *vértice* se completan con 0s nuevas filas y columnas en las primeras posiciones libres de la matriz y el arreglo de etiquetas (`cantVertices`), y se incrementa `cantVertices`.
- Para *eliminarlo*, se pisa la fila y columna correspondientes, con la última (de índice `cantVertices-1`), y se decrementa `cantVertices`.

Implementación estática

- Para *agregar* una *arista* nueva, se ubican los índices de los vértices origen y destino, y se completa dicha celda con el peso correspondiente.

Grafos - Implementación estática

	0	1	2	3
0	0	0	9	0
1	0	0	0	0
2	4	0	0	8
3	1	0	7	0



Implementación dinámica

- Utilizaremos *listas de adyacencia*.
- Se tiene una lista encadenada de vértices *NodoVertice*. Cada vértice tiene su valor, una referencia al próximo y una referencia a la lista de aristas que tienen a ese vértice como origen.
- Las aristas están representadas con los vértices *NodoArista*, que tiene el peso, una referencia al vértice destino y una referencia a la próxima arista.

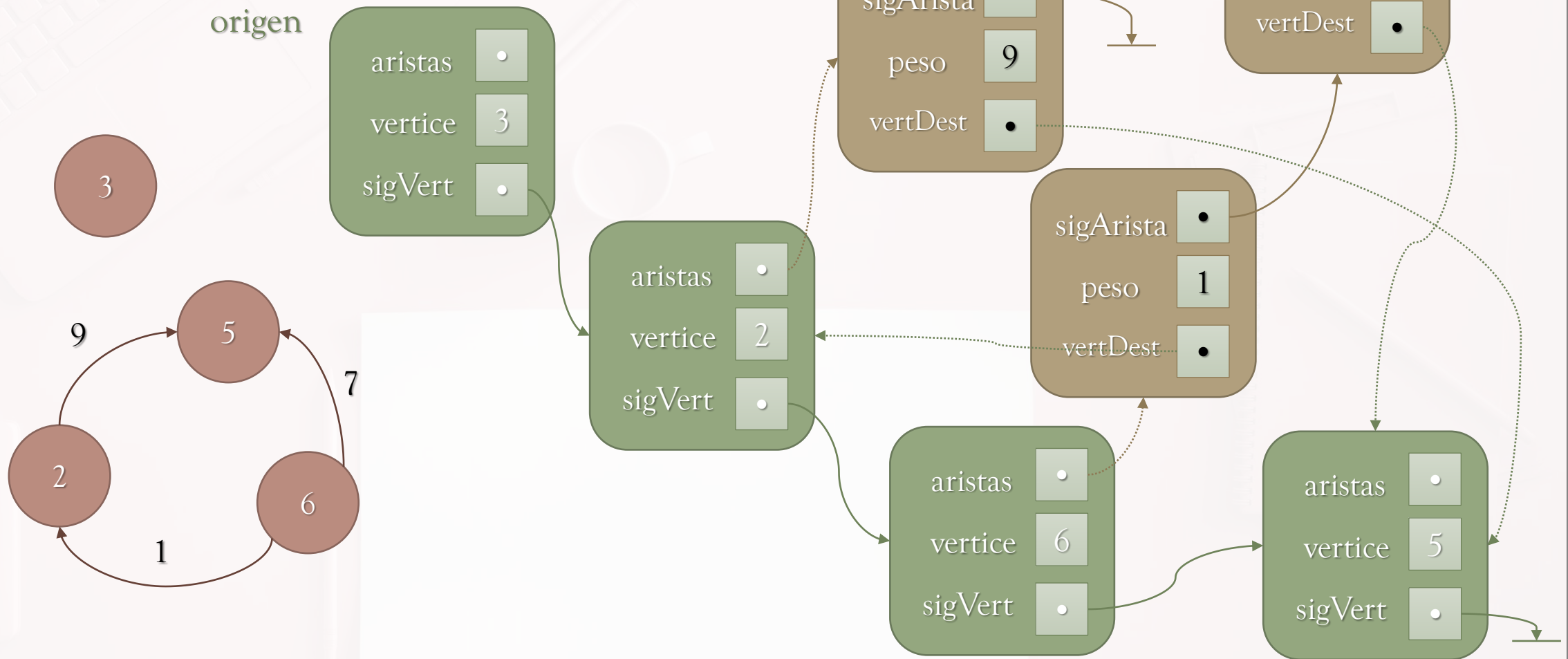
NodoVertice

```
class NodoVertice {  
    int vertice;  
    NodoArista aristas;  
    NodoVertice sigVertice;  
}
```

NodoArista

```
class NodoArista {  
    int peso;  
    NodoVertice verticeDestino;  
    NodoArista sigArista;  
}
```

Implementación dinámica





¡Muchas Gracias!



Bibliografía

- 👑 *Programación II – Apuntes de
Cátedra – V1.3 – Cuadrado
Trutner – UADE*
- 👑 *Programación II – Apuntes de
Cátedra – Wehbe – UADE*