ANÁLISE E SÍNTESE DE ALGORITMOS

1º Projeto 2015/2016 | Grupo 022 | 78974 | 82448

DESCRIÇÃO DO PROJETO

O problema abordado neste projeto corresponde a encontrar as chamadas "pessoas fundamentais" numa rede. Suponhamos a existência de 3 pessoas, A, B e C, tal que A conhece B e B conhece C. A transmissão de informação entre A e C faz-se através de B. Se esta for removida, deixa de haver essa passagem de informação. Generalizando, quando uma pessoa fundamental é removida, a transmissão de informação deixa de existir entre duas áreas de uma rede. Representando esta situação através de um grafo conexo não dirigido, em que pessoas são representadas por vértices e ligações entre elas por arestas, o problema resume-se a encontrar os pontos de articulação do grafo. A remoção de um ponto de articulação do grafo causa a separação do grafo inicial em dois grafos conexos separados.

IMPLEMENTAÇÃO DO PROGRAMA

O programa foi implementado na linguagem C, apenas com a utilização das bibliotecas <stdio.h> e <stdlib.h>.

IMPLEMENTAÇÃO DA ESTRUTURA DE DADOS

O problema acima descrito foi implementado com a utilização de grafos não dirigidos, representados por listas de adjacências.

A implementação da lista de adjacências foi feita com base num vetor primário para representar cada um dos vértices, e uma lista simplesmente ligada para representar os arcos.

São definidas as operações de inicialização do grafo, criação de arcos, e inserção dos arcos.

ALGORITMO DE PROCURA DE PONTOS DE ARTICULAÇÃO

A ideia base para o algoritmo é a utilização de uma procura em profundidade (DFS). Numa árvore DFS, um vértice \mathbf{u} é pai de \mathbf{v} caso \mathbf{v} seja descoberto por \mathbf{u} . Um vértice \mathbf{u} é um ponto de articulação se:

- 1) É a raiz da árvore DFS e tem pelo menos 2 filhos;
- 2) Não é a raiz, mas não existe nenhum vértice na subárvore em que **u** é raiz que tenha um arco de retorno para um dos antecessores do vértice **u**.

Para se verificar os pontos de articulação do grafo faz-se então uma passagem em profundidade do grafo com 3 vetores auxiliares:

• Um vetor parent[] onde parent[u] guarda o predecessor de u;

- Um vetor **discoveryTime[]** para guardar o tempo de descoberta de cada vértice:
- Um vetor **low[]** em que **low[u]** representa o menor tempo de descoberta de qualquer vértice que está ou na subárvore de raiz em **u** ou ligado a um vértice nessa subárvore por um arco de retorno.

Cada vértice tem também um contador dos seus filhos. Caso o vértice seja a raiz da árvore DFS e o contador tenha 2 ou mais filhos, estamos perante o primeiro caso de pontos de articulação.

Para o segundo caso, por cada nó **u** da árvore, precisamos de averiguar se não existe nenhum descendente de **u** que encontre um vértice **v** com um tempo de descoberta inferior a **u**. Na Figura 1 – U NÃO É UM PONTO DE ARTICULAÇÃO. existe um arco de retorno de **w** (descendente de **u**) até um antecessor de **u**, portanto não existe nenhum descendente de **u** com valor de **low** igual ou superior ao tempo de descoberta de **u**. Neste exemplo, **u** não é um ponto de articulação. Na Figura 2, **u** é um ponto de articulação uma vez que, se for retirado, perde-se a ligação entre **s** e **w/v**. O **low** de **v** e de **w** é superior ao tempo de descoberta de **u**. Neste caso, **w** também é um ponto de articulação.

Fazer esta computação para todos os vértices é fácil: segue-se pela lista de adjacências, mantendo os valores mínimos que podem ser atingidos a partir de cada vértice no vetor **low[]**. Para arcos da árvore, fazemos a computação recursivamente; para arcos de retorno, usamos o tempo de descoberta do vértice adjacente no vetor **discoveryTime[]**.

parent[s] = NIL discoveryTime[s] = 0 s parent[s] = NIL low[s] = 0S discoveryTime[s] = 0 low[s] = 0 parent[u] = s discoveryTime[u] = 1 parentful = s low[u] = 1 discoveryTime[u] = 1 low[u] = 0 parent[w] = u discoveryTime[w] = 2 discoveryTime[w] = 2 low[s] = 2low[w] = 0

FIGURA 1 - u não é um ponto de articulação.

discoveryTime[v] = 3

FIGURA 2- u é um ponto de articulação (w também).

discoveryTime[v] = 3 low[v] = 3

parent[v] = w

À medida que os pontos de articulação vão sendo encontrados, a variável **apcount** é incrementada, armazenando o número total de pontos de articulação do grafo. **min** e **max** são definidos estaticamente e atualizados em tempo de execução com os pontos de articulação mínimo e máximo.

FUNÇÃO MAIN

A função main lê do stdin o número de vértices com que é necessário inicializar o grafo e o número de arestas, que corresponde ao número restante de linhas de input

que serão lidas. Cada uma destas linhas é então transformada numa aresta e adicionada ao grafo. Terminado este passo, corre o algoritmo de busca de pontos de articulação, terminando por enviar para o stdout o número de pontos de articulação, o ponto mínimo e o máximo.

Note-se que os valores enviados para a estrutura de dados para os valores das arestas são **u-1** e **v-1**. Isto deve-se ao facto de o programa esperar como input **N** vértices de valores de **1** a **N**, e a estrutura de dados interna funcionar com **N** vértices de valores **0** a **N-1**.

Análise Teórica

Foi escolhida como estrutura de dados para a implementação deste problema um grafo representado como lista de adjacências. Tomando \mathbf{v} como o número de vértices e \mathbf{E} como o número de arcos, numa estrutura deste tipo, a complexidade de inicializar um grafo vazio é de $\mathbf{O}(|\mathbf{v}|)$, sendo que a posterior inserção de todas as arestas tem um custo de $\mathbf{O}(|\mathbf{E}|)$. Assim sendo, a complexidade total da construção de um grafo dado como input é de $\mathbf{O}(|\mathbf{v}|+|\mathbf{E}|)$.

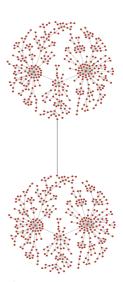
Este programa é uma modificação a uma pesquisa em profundidade (DFS - Depth First Search) que envolve adicionar alguns testes e operações de tempo constante, pelo que tem uma complexidade O(|V|+|E|) para listas de adjacência. A complexidade descrita, associada a uma DFS, deriva de serem percorridos todos os vértices uma só vez (garantido pelo ciclo for na função GRAPHsearch () e pelas verificações da ausência de tempo de descoberta), e todas as arestas uma só vez (garantido pelo ciclo for na função recursiva searchArticulationPoints()). A correção do algoritmo é consequência de se usar uma DFS para descobrir propriedades do grafo. A representação do grafo afeta a ordem da procura, mas não afeta os resultados, uma vez que os pontos de articulação são uma característica do grafo, e não da forma como o representamos ou procuramos. Como o output representa os valores mínimos e máximos dos pontos de articulação, e não envolve imprimir todos estes, vai ser sempre igual, independentemente do vértice inicial. (Caso fossem impressos todos os pontos de articulação, a ordem seria diferente consoante o vértice inicial). Como é óbvio, qualquer árvore DFS é simplesmente outra representação do grafo, pelo que todas têm as mesmas propriedades.

AVALIAÇÃO EXPERIMENTAL DOS RESULTADOS

Para proceder à avaliação da eficiência do programa, foram criadas duas estruturas diferentes de casos de teste de input com tamanhos definidos.

Na construção do Gráfico 1, a ideia foi duplicar um grafo fornecido como input e juntar os dois grafos densos obtidos por um arco, como se mostra na figura 1. O primeiro caso corresponde ao input do 5° teste disponibilizado aos alunos, com

30000 vértices e 58783 arestas, somando um total de 88783 vértices+arestas (V+E). O segundo, terceiro e quarto caso contêm, respetivamente, 2x(V+E+1)-1, 3x(V+E+1)-1 e 4x(V+E+1)-1 relativamente ao primeiro caso. Para aumentar ainda mais a dimensão do input, criámos ainda casos com 6x(V+E+1)-1 e 8x(V+E)-1, somando este último um total de 710271 vértices e arestas. O Gráfico 1 relaciona os casos de teste descritos com o tempo de execução do programa para encontrar pontos de articulação no grafo, medido no terminal com o programa *time*. Como se pode constatar pela observação do gráfico, a linha de tendência é linear, o que nos confirma a complexidade linear O(|V|+|E|) do algoritmo criado.



Para a construção do Gráfico 2, fixou-se o número de vértices e variou-se apenas o número de arestas em potências de 2, obtendo grafos

FIGURA 2

progressivamente mais densos. A soma obtida foi de, incrementalmente, V+2*E,

V+4*E, V+8*E, V+16*E, V+32*E e V+64*E, contabilizando este último um total de 3762112 vértices+arestas! Mais uma vez, a linha de tendência é linear, o que nos confirma a complexidade linear O(|V|+|E|) do algoritmo criado.

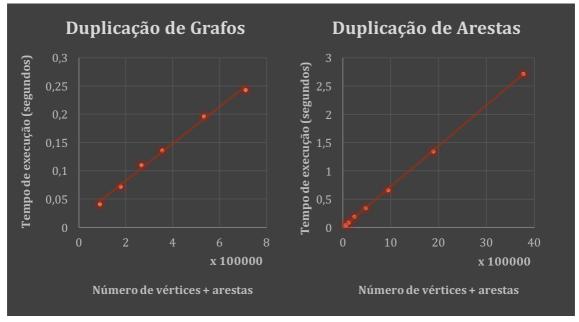


GRÁFICO 1 - ESTRUTURA DE TESTE 1

GRÁFICO 2 - ESTRUTURA DE TESTE 2

REFERÊNCIAS BIBLIOGRÁFICAS

SEDGEWICK, Robert; Algorithms in C; 1997; Addison-Wesley Publishing Company