

Grafos - Inicial

Programación Competitiva

Grafo (Wikipedia)

Un grafo es un conjunto de objetos llamados Vértices o Nodos (Vertex), unidos por enlaces llamados Aristas o Arcos (Edges)

Grafo (Wikipedia)

Un grafo es un conjunto de objetos llamados Vértices o Nodos (Vertex), unidos por enlaces llamados Aristas o Arcos (Edges)





Figura 1:

Grafo Dirigido
Directed Graph/Digraph

Figura 2:

Grafo no Dirigido
Undirected Graph/Undigraph

Grafo (Wikipedia)

Un grafo es un conjunto de objetos llamados Vértices o Nodos (Vertex), unidos por enlaces llamados Aristas o Arcos (Edges)

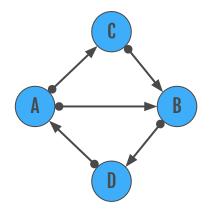


Figura 1:

Grafo Dirigido
Directed Graph/Digraph

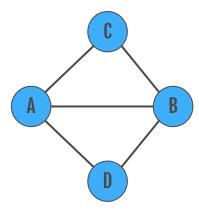


Figura 2:

Grafo no Dirigido
Undirected Graph/Undigraph

Grafo (Wikipedia)

Un grafo es un conjunto de objetos llamados Vértices o Nodos (Vertex), unidos por enlaces llamados Aristas o Arcos (Edges)

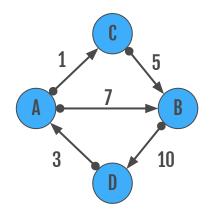


Figura 1:

Grafo Dirigido ponderado
Directed Weighted Graph

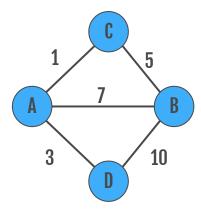


Figura 2:

Grafo no Dirigido ponderado
Undirected Weighted Graph

Ejemplos Prácticos

Redes sociales

 En Facebook, dos usuarios, pueden o no ser amigos. Esta relación es mutua, es decir que puede pensarse como un grafo no dirigido, en donde cada usuario es un nodo y cada relación de amistad es una arista.

 En Instagram, un usuario puede seguir a otro, sin necesidad que ese otro usuario lo siga a uno. Es decir que puede pensarse como un grafo dirigido, en donde cada usuario es un nodo y cada relación seguidor-seguido es una arista.

En general, dada cualquier situación en la que tenemos pares de cosas relacionadas, probablemente sirve verla como un grafo.

Matriz de Adyacencia

La **matriz de adyacencia** es una matriz booleana de **NxN** donde **N** es la cantidad de nodos del grafo.

Si en la posición (i, j) de la matriz tiene un 1 (o true) es porque existe una arista entre el nodo i y el nodo j o 0 (o false) en caso contrario donde no existe ninguna relación entre esos 2 nodos.

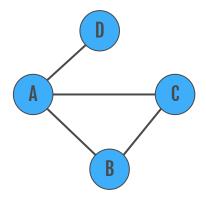
Uso de memoria: 0(n^2)

Matriz de Adyacencia

La **matriz de adyacencia** es una matriz booleana de **NxN** donde **N** es la cantidad de nodos del grafo.

Si en la posición **(i, j)** de la matriz tiene un **1 (o true)** es porque existe una arista entre el nodo i y el nodo j o **0 (o false)** en caso contrario donde no existe ninguna relación entre esos 2 nodos.

Uso de memoria: 0(n^2)

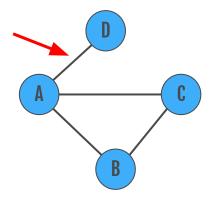


Matriz de Adyacencia

La **matriz de adyacencia** es una matriz booleana de **NxN** donde **N** es la cantidad de nodos del grafo.

Si en la posición (i, j) de la matriz tiene un 1 (o true) es porque existe una arista entre el nodo i y el nodo j o 0 (o false) en caso contrario donde no existe ninguna relación entre esos 2 nodos.

Uso de memoria: O(n^2)

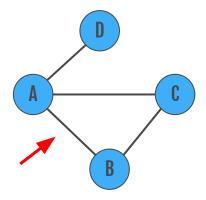


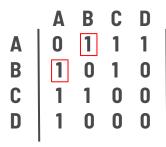
Matriz de Adyacencia

La **matriz de adyacencia** es una matriz booleana de **NxN** donde **N** es la cantidad de nodos del grafo.

Si en la posición **(i, j)** de la matriz tiene un **1 (o true)** es porque existe una arista entre el nodo i y el nodo j o **0 (o false)** en caso contrario donde no existe ninguna relación entre esos 2 nodos.

Uso de memoria: 0(n^2)



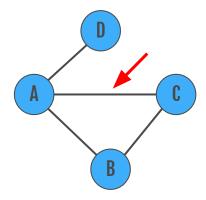


Matriz de Adyacencia

La **matriz de adyacencia** es una matriz booleana de **NxN** donde **N** es la cantidad de nodos del grafo.

Si en la posición **(i, j)** de la matriz tiene un **1 (o true)** es porque existe una arista entre el nodo i y el nodo j o **0 (o false)** en caso contrario donde no existe ninguna relación entre esos 2 nodos.

Uso de memoria: 0(n^2)

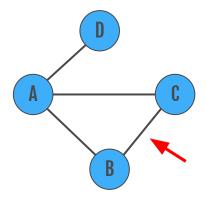


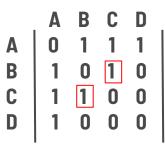
Matriz de Adyacencia

La **matriz de adyacencia** es una matriz booleana de **NxN** donde **N** es la cantidad de nodos del grafo.

Si en la posición **(i, j)** de la matriz tiene un **1 (o true)** es porque existe una arista entre el nodo i y el nodo j o **0 (o false)** en caso contrario donde no existe ninguna relación entre esos 2 nodos.

Uso de memoria: 0(n^2)



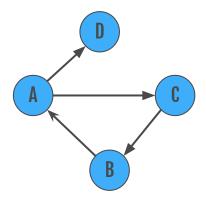


Matriz de Adyacencia

La **matriz de adyacencia** es una matriz booleana de **NxN** donde **N** es la cantidad de nodos del grafo.

Si en la posición **(i, j)** de la matriz tiene un **1 (o true)** es porque existe una arista entre el nodo i y el nodo j o **0 (o false)** en caso contrario donde no existe ninguna relación entre esos 2 nodos.

Uso de memoria: 0(n^2)

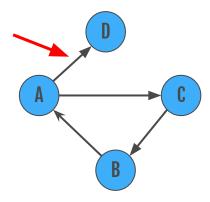


Matriz de Adyacencia

La **matriz de adyacencia** es una matriz booleana de **NxN** donde **N** es la cantidad de nodos del grafo.

Si en la posición (i, j) de la matriz tiene un 1 (o true) es porque existe una arista entre el nodo i y el nodo j o 0 (o false) en caso contrario donde no existe ninguna relación entre esos 2 nodos.

Uso de memoria: O(n^2)

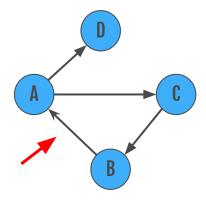


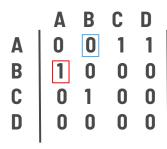
Matriz de Adyacencia

La **matriz de adyacencia** es una matriz booleana de **NxN** donde **N** es la cantidad de nodos del grafo.

Si en la posición (i, j) de la matriz tiene un 1 (o true) es porque existe una arista entre el nodo i y el nodo j o 0 (o false) en caso contrario donde no existe ninguna relación entre esos 2 nodos.

Uso de memoria: 0(n^2)



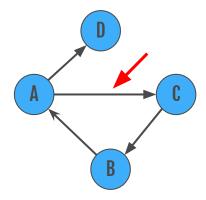


Matriz de Adyacencia

La **matriz de adyacencia** es una matriz booleana de **NxN** donde **N** es la cantidad de nodos del grafo.

Si en la posición **(i, j)** de la matriz tiene un **1 (o true)** es porque existe una arista entre el nodo i y el nodo j o **0 (o false)** en caso contrario donde no existe ninguna relación entre esos 2 nodos.

Uso de memoria: 0(n^2)

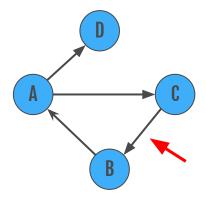


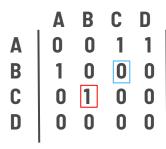
Matriz de Adyacencia

La **matriz de adyacencia** es una matriz booleana de **NxN** donde **N** es la cantidad de nodos del grafo.

Si en la posición **(i, j)** de la matriz tiene un **1 (o true)** es porque existe una arista entre el nodo i y el nodo j o **0 (o false)** en caso contrario donde no existe ninguna relación entre esos 2 nodos.

Uso de memoria: 0(n^2)





Implementación

Matriz de Adyacencia

```
#include <bits/stdc++.h>
using namespace std;
const int N = 1000;
int graph [N][N] = \{0\};
int main() {
  int n, m;
  cin >> n >> m;
  for (int i = 0; i < m; ++i) {
    int u, v;
    cin >> u >> v;
   graph[u][v] = 1;
   graph[v][u] = 1;
  return 0;
```

```
#include <bits/stdc++.h>
using namespace std;
const int N = 1000;
int graph [N][N] = \{0\};
int main() {
  int n, m;
  cin >> n >> m;
  for (int i = 0; i < m; ++i) {
    int u, v;
    cin >> u >> v;
   graph[u][v] = 1;
  return 0;
```

Lista de Adyacencia

La **lista de adyacencia** es un vector de vectores de enteros, que en el **i-esimo** vector tiene el numero **j** si hay una arista entre los nodos **i** y **j**.

Uso de memoria: O(m), donde m es la cantidad de aristas.

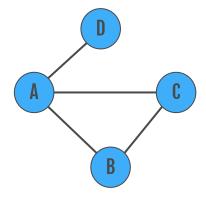
Mucho más utilizada en Programación Competitiva que la Matriz de Adyacencia

Lista de Adyacencia

La **lista de adyacencia** es un vector de vectores de enteros, que en el **i-esimo** vector tiene el numero **j** si hay una arista entre los nodos **i** y **j**.

Uso de memoria: O(m), donde m es la cantidad de aristas.

Mucho más utilizada en Programación Competitiva que la Matriz de Adyacencia



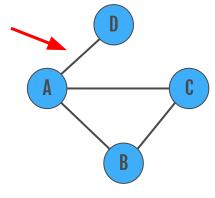
| A: {B, C, D} |
|--------------|
| B: {A, C} |
| C: {A, B} |
| D: {A} |

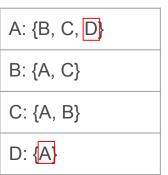
Lista de Adyacencia

La **lista de adyacencia** es un vector de vectores de enteros, que en el **i-esimo** vector tiene el numero **j** si hay una arista entre los nodos **i** y **j**.

Uso de memoria: O(m), donde m es la cantidad de aristas.

Mucho más utilizada en Programación Competitiva que la Matriz de Adyacencia



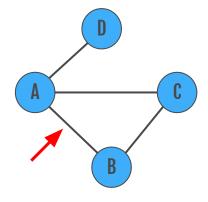


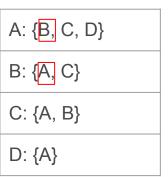
Lista de Adyacencia

La **lista de adyacencia** es un vector de vectores de enteros, que en el **i-esimo** vector tiene el numero **j** si hay una arista entre los nodos **i** y **j**.

Uso de memoria: O(m), donde m es la cantidad de aristas.

Mucho más utilizada en Programación Competitiva que la Matriz de Adyacencia



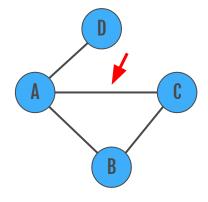


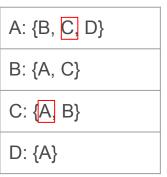
Lista de Adyacencia

La **lista de adyacencia** es un vector de vectores de enteros, que en el **i-esimo** vector tiene el numero **j** si hay una arista entre los nodos **i** y **j**.

Uso de memoria: O(m), donde m es la cantidad de aristas.

Mucho más utilizada en Programación Competitiva que la Matriz de Adyacencia



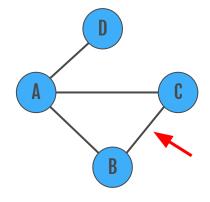


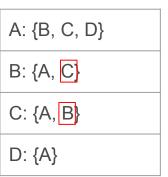
Lista de Adyacencia

La **lista de adyacencia** es un vector de vectores de enteros, que en el **i-esimo** vector tiene el numero **j** si hay una arista entre los nodos **i** y **j**.

Uso de memoria: O(m), donde m es la cantidad de aristas.

Mucho más utilizada en Programación Competitiva que la Matriz de Adyacencia





Implementación (Opción 1)

Lista de Adyacencia

```
#include <bits/stdc++.h>
using namespace std;
const int N = 2e5 + 2;
int n, m;
vector<int> adj[N];
int main() {
  cin >> n >> m;
  for (int i = 0; i < m; ++i) {
    int u, v;
    cin >> u >> v;
    adj[u].push_back(v);
    adj[v].push_back(u);
  return 0;
```

Grafo no Dirigido

```
#include <bits/stdc++.h>
using namespace std;
const int N = 2e5 + 2;
int n, m;
vector<int> adj[N];
int main() {
  cin >> n >> m;
  for (int i = 0; i < m; ++i) {
    int u, v;
    cin >> u >> v;
   adj[u].push_back(v);
  return 0;
```

Implementación (Opción 2)

Lista de Adyacencia

```
#include <bits/stdc++.h>
using namespace std;
int n, m;
vector<vector<int>> adj;
int main() {
  cin >> n >> m;
  adj.resize(n);
  for (int i = 0; i < m; ++i) {
   int u, v;
   cin >> u >> v;
   adj[u].push_back(v);
   adj[v].push_back(u);
  return 0;
```

```
#include <bits/stdc++.h>
using namespace std;
int n, m;
vector<vector<int>> adj;
int main() {
  cin >> n >> m;
  adj.resize(n);
  for (int i = 0; i < m; ++i) {
    int u, v;
    cin >> u >> v;
    adj[u].push_back(v);
  return 0;
```



Algunas Definiciones

Definición: Vecino y Grado

 Dada una arista que conecta dos vértices u y v, decimos que u es vecino de v (y que v es vecino de u). Además, a la cantidad de vecinos de u se le llama el grado de u.

Definición: Distancia

 Definimos la distancia de u a v como el menor n tal que hay un camino de largo n de u a v

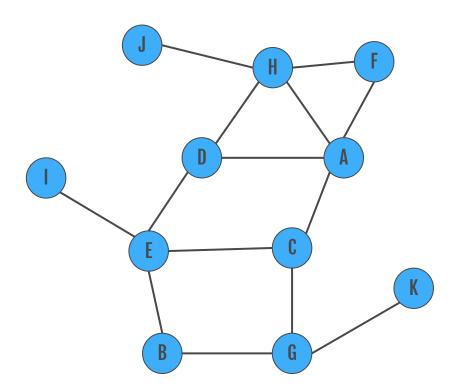
DFS (Depth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Funciona de la siguiente manera:

- Arrancamos de cierto nodo y lo marcamos como visitado.
- Luego, evaluamos sus vecinos de a uno, y cada vez que encontramos uno que no esté marcado como visitado, seguimos procesando a partir de él.
- Cuando no quedan vecinos por visitar salgo para atrás (vuelvo en la recursión).
- Este procedimiento es recursivo, por lo que se puede implementar así.

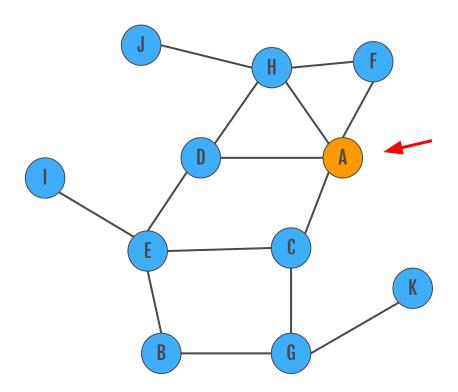
DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



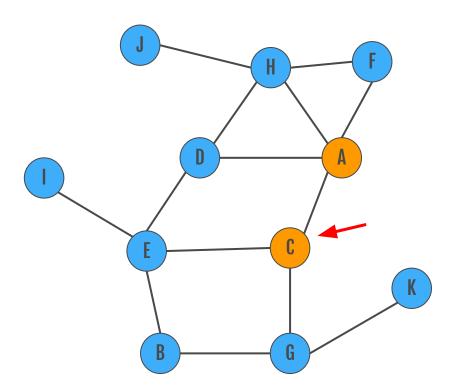
DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



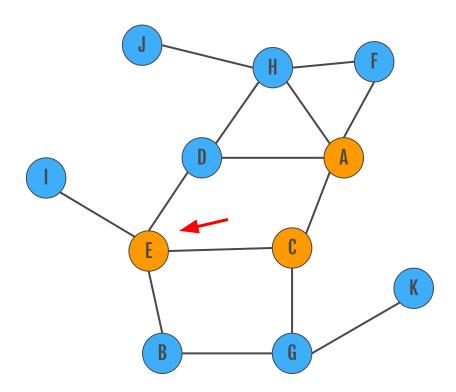
DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



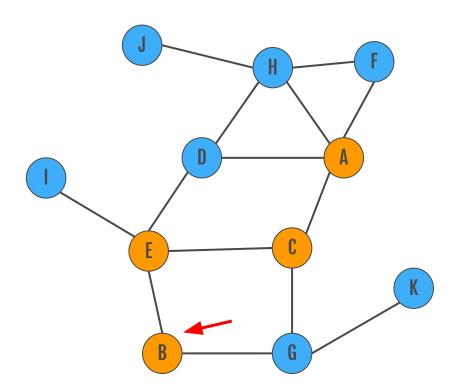
DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



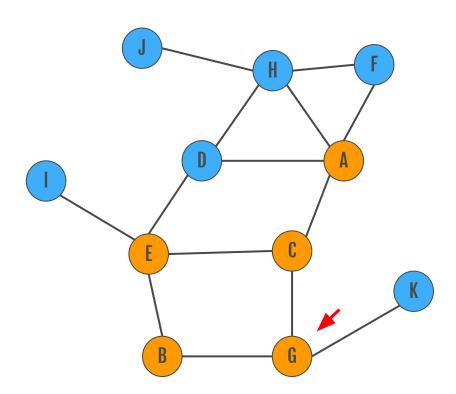
DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



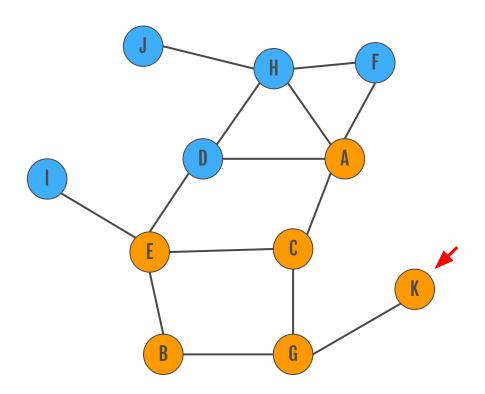
DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



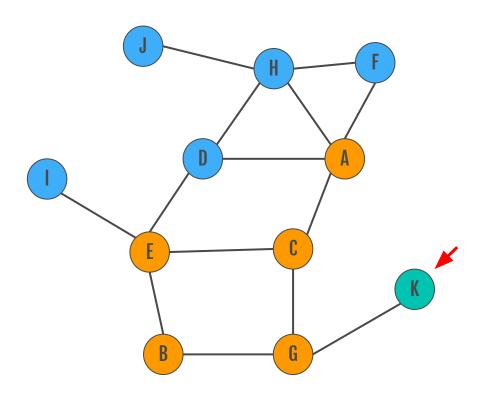
DFS (Depth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



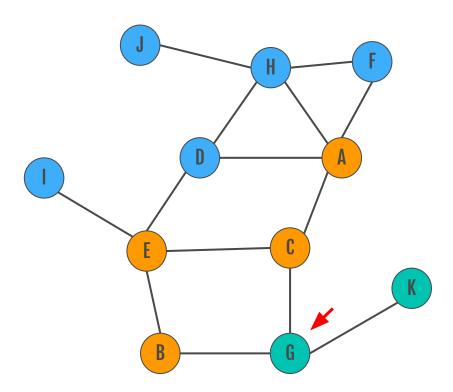
DFS (Depth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



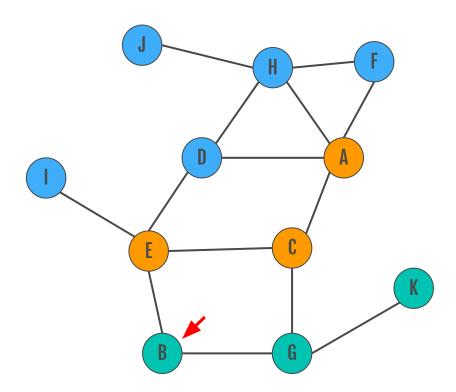
DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



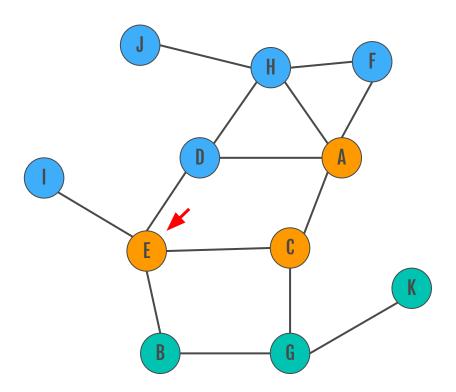
DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



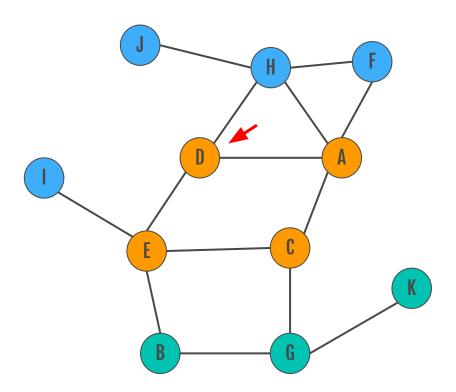
DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



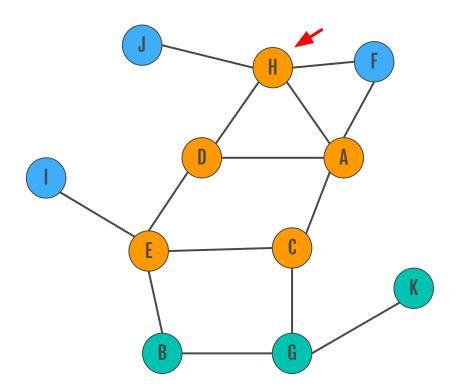
DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



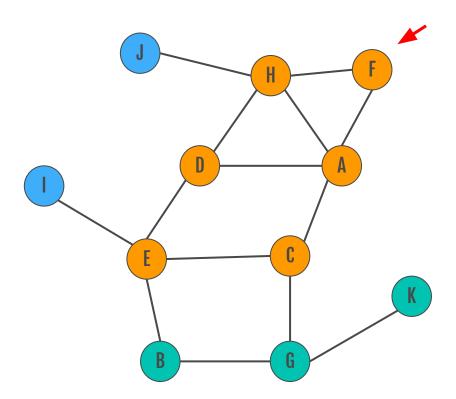
DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



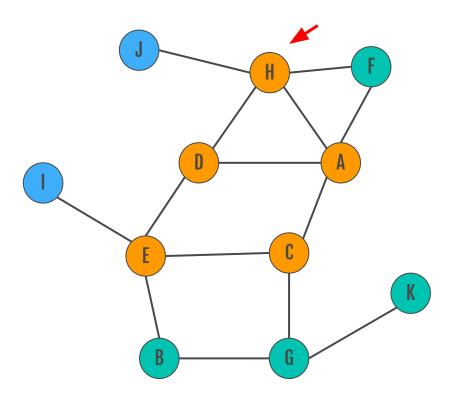
DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



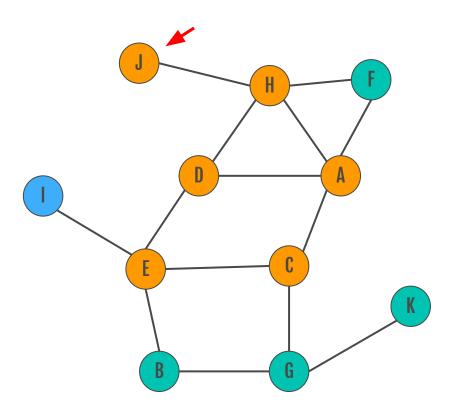
DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



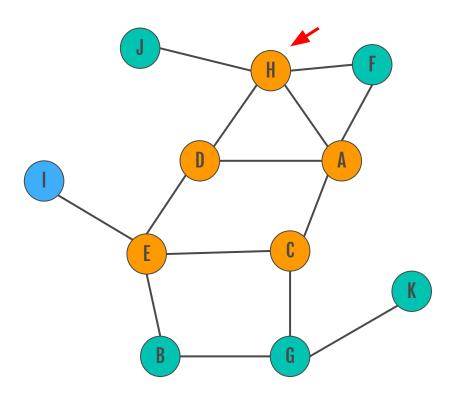
DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



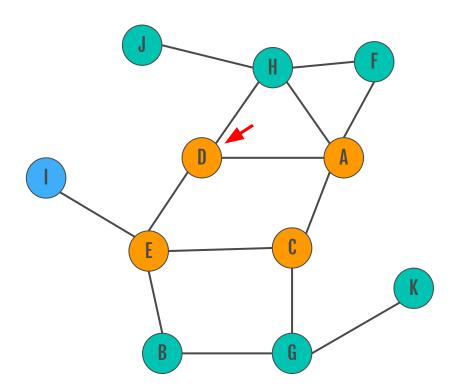
DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



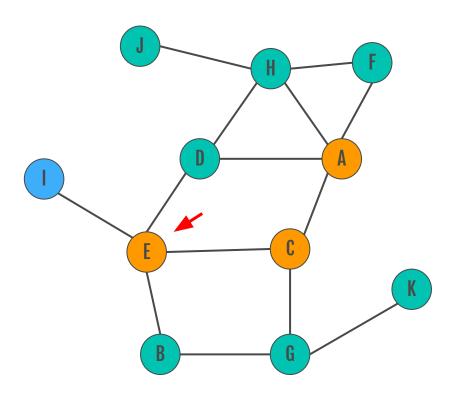
DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



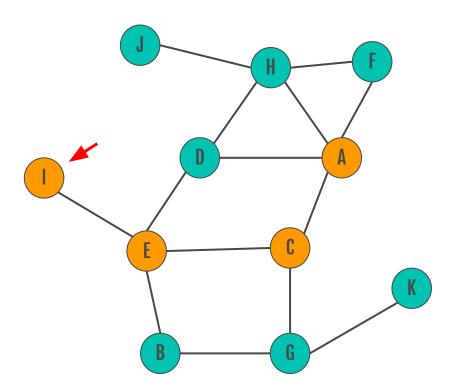
DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



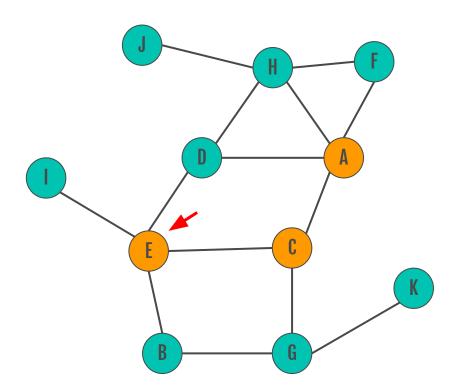
DFS (Depth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



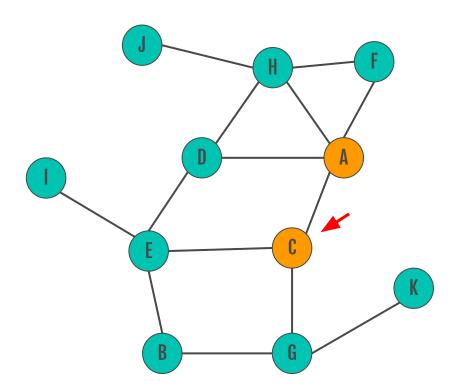
DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



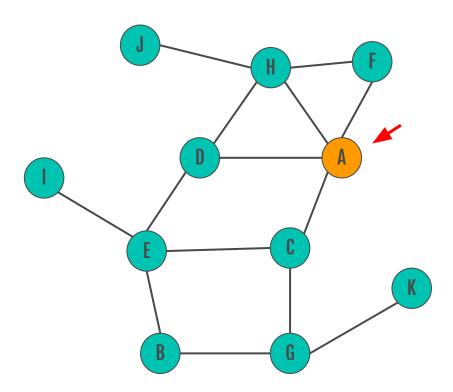
DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



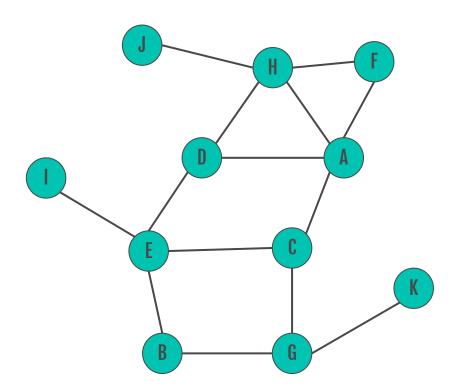
DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



DFS (Depth-First-Search o E Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



Implementación

Implementación Recursiva DFS

```
void dfs(int u) {
   visited[u] = 1;
   for (int v : adj[u]) {
      if (visited[v])
         continue;
      dfs(v);
   }
}
// Usage:
// dfs(0);
```

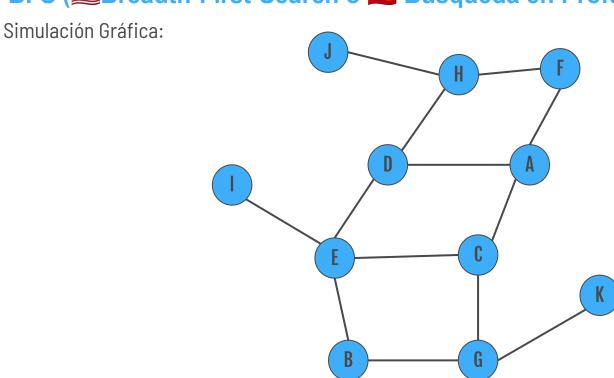
```
for (int i = 0; i < n; ++i) {
   if(!visited[i]) {
     dfs(u);
     count++;
   }
}</pre>
```



BFS (Breadth-First-Search o E Busqueda en Anchura)

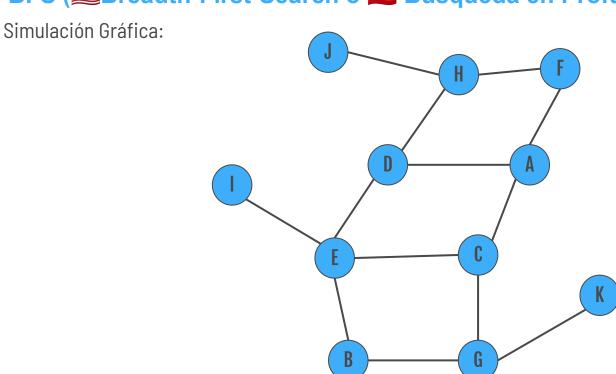
- 1) Inicio: Comienza desde un nodo inicial.
- **2) Cola/Queue:** Utiliza una estructura de datos **Cola/Queue** para mantener un seguimiento de los nodos que necesitas visitar. Agrega el nodo inicial a esta fila.
- 3) Visita el nodo: Saca el primer nodo de la cola y visita sus vecinos.
- **Vecinos:** Para cada vecino del nodo actual que no ha sido visitado, agrégalo a la fila y márcalo como visitado.
- **5) Repetición:** Repite los pasos (3) y (4) hasta que hayas visitado todos los nodos alcanzables desde el nodo inicial.

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)



Queue: {}

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)



Queue: {A}

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica: B

No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {}

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

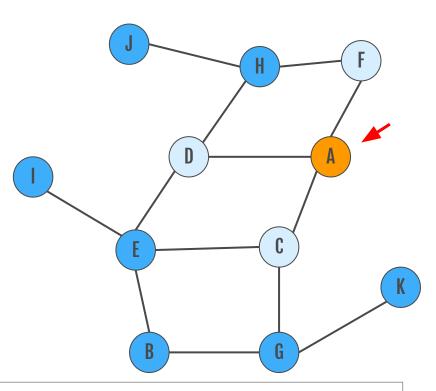
Simulación Gráfica: B

No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {}

BFS (**Breadth-First-Search** o **Busqueda** en Profundidad)

Simulación Gráfica:

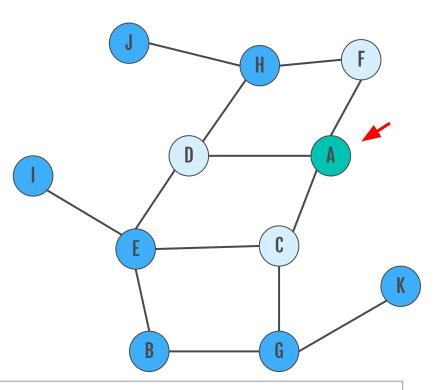


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {C, D, F}

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:

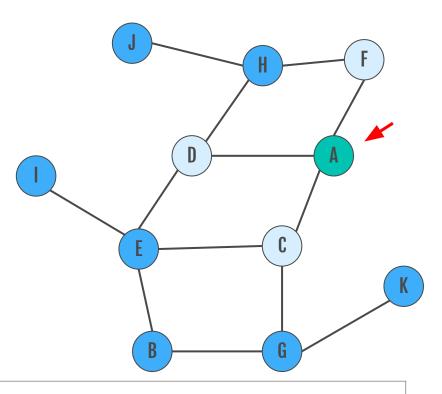


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {C, D, F}

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:



No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {**C**, **D**, **F**}

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:

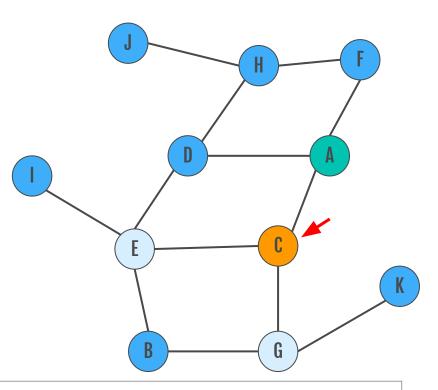
B

No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {D, F}

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:

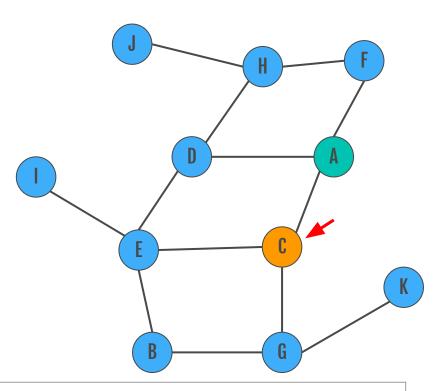


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {D, F, E, G}

BFS (**Breadth-First-Search** o **Busqueda** en Profundidad)

Simulación Gráfica:

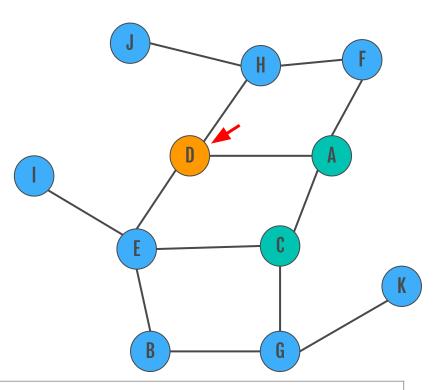


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {D, F, E, G}

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:

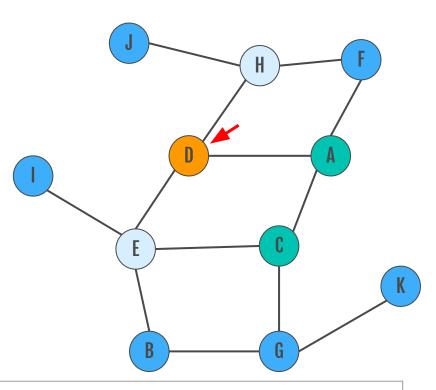


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {F, E, G}

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:

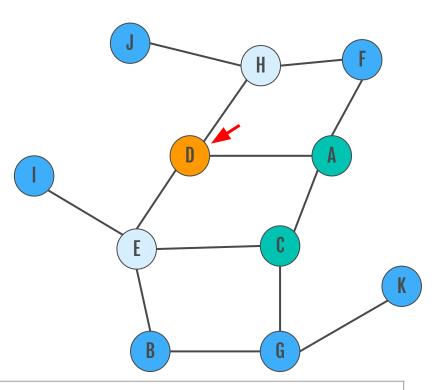


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {F, E, G}

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:

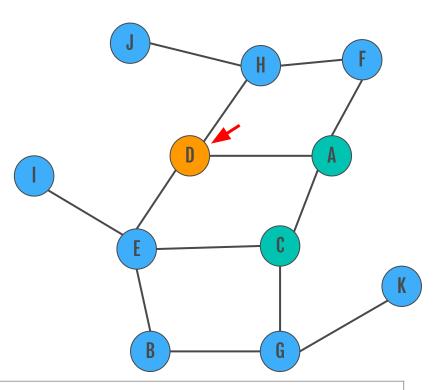


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {F, E, G, H}

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:

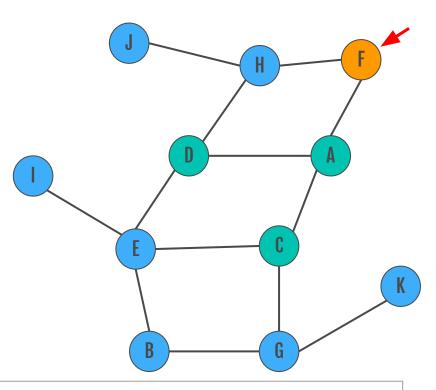


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {**F**, E, G, H}

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:

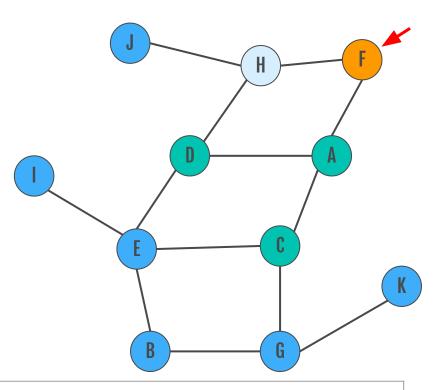


No visitado <mark>Actual Nodo</mark> Visitados Vecinos

Queue: {E, G, H}

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:

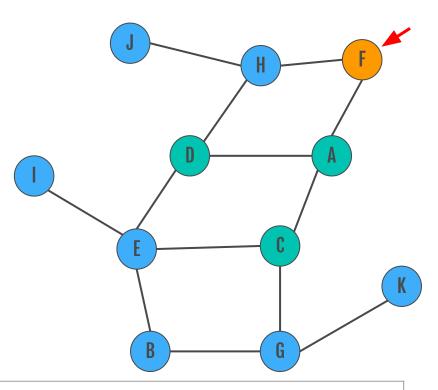


No visitado <mark>Actual Nodo</mark> Visitados Vecinos

Queue: {E, G, H}

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

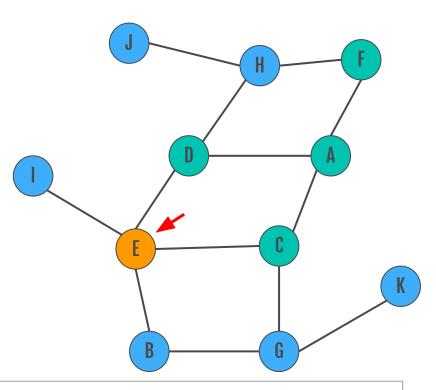
Simulación Gráfica:



No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:

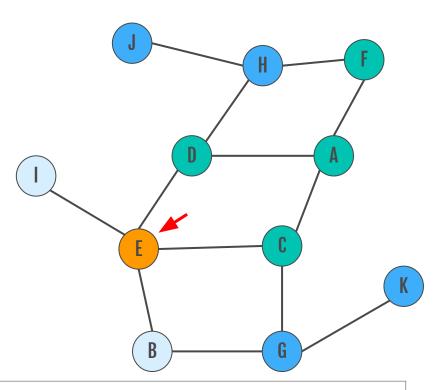


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {G, H}

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

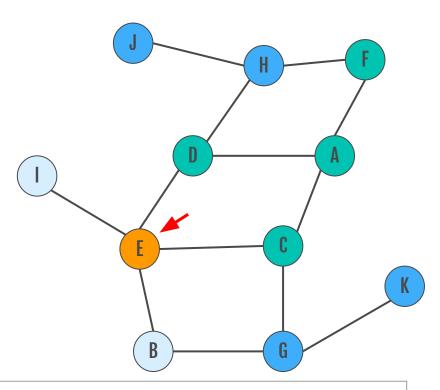
Simulación Gráfica:



No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:

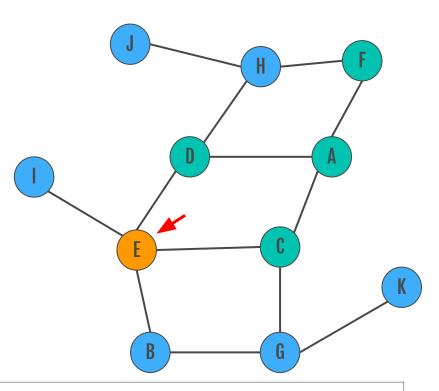


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {G, H, B, I}

BFS (**Breadth-First-Search** o **Busqueda** en Profundidad)

Simulación Gráfica:

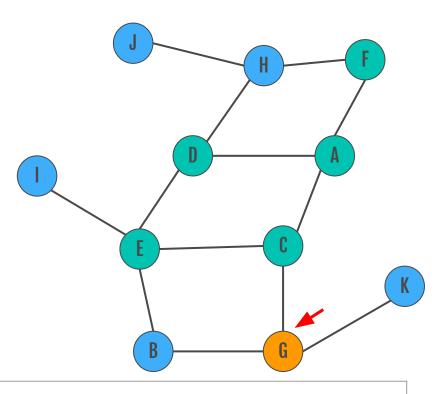


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: $\{G, H, B, I\}$

BFS (**Breadth-First-Search** o **Busqueda** en Profundidad)

Simulación Gráfica:

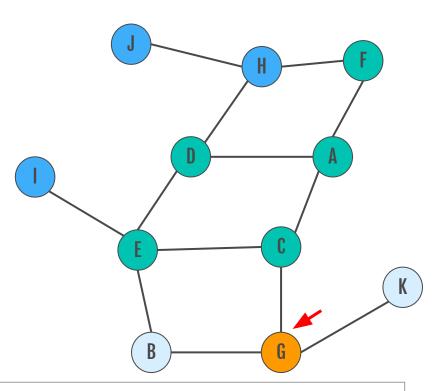


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {H, B, I}

BFS (**Breadth-First-Search** o **Busqueda** en Profundidad)

Simulación Gráfica:

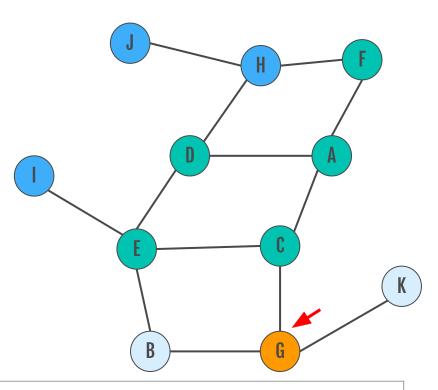


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {H, B, I}

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:

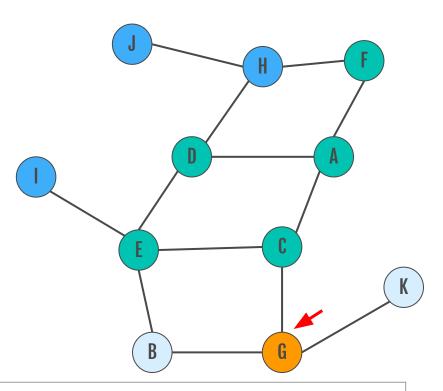


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {H, B, I, K}

BFS (**Breadth-First-Search** o **Busqueda** en Profundidad)

Simulación Gráfica:

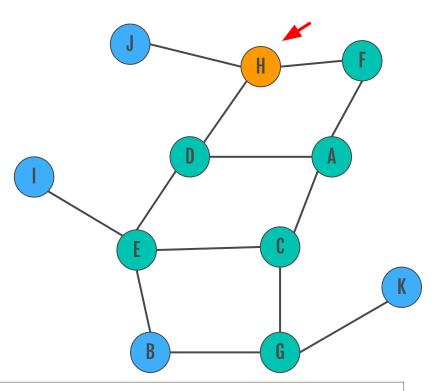


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {H, B, I, K}

BFS (**Breadth-First-Search** o **Busqueda** en Profundidad)

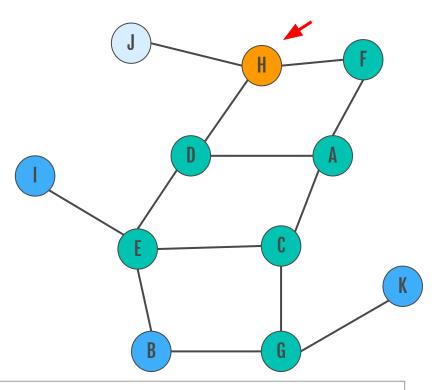
Simulación Gráfica:



No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:

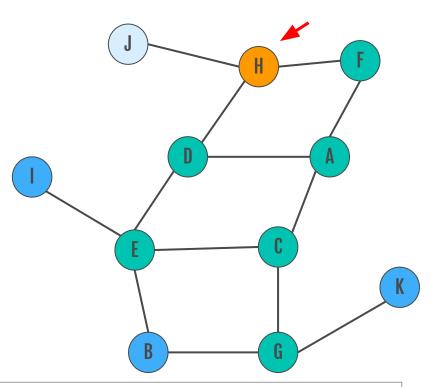


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {B, I, K}

BFS (**Breadth-First-Search** o **Busqueda** en Profundidad)

Simulación Gráfica:

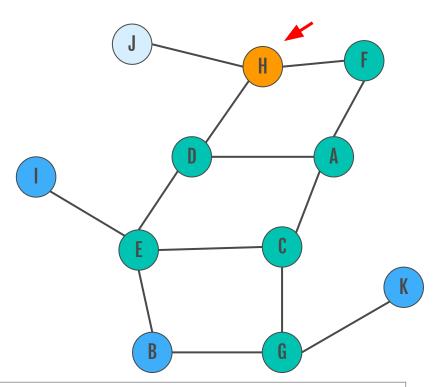


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {B, I, K, J}

BFS (**Breadth-First-Search** o **Busqueda** en Profundidad)

Simulación Gráfica:

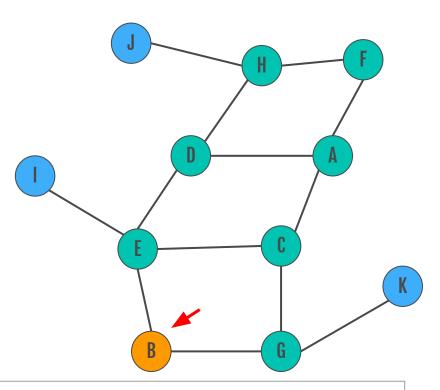


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {**B**, I, K, J}

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:

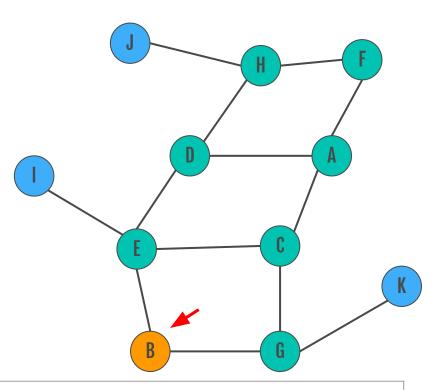


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {I, K, J}

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica:

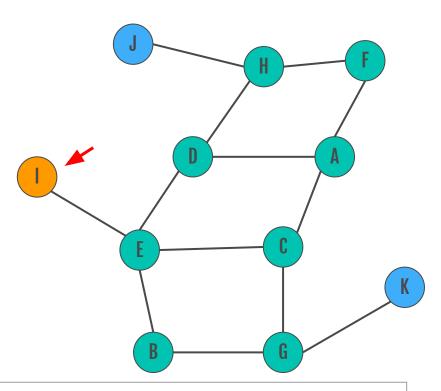


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {I, K, J}

BFS (**Breadth-First-Search** o **Busqueda** en Profundidad)

Simulación Gráfica:

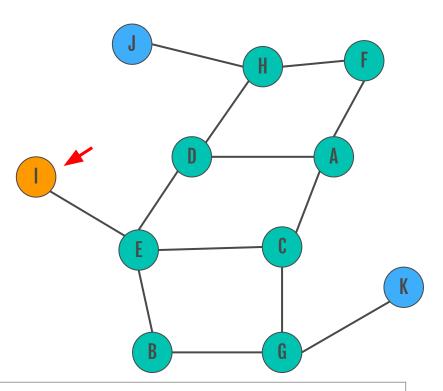


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: {K, J}

BFS (**Breadth-First-Search** o **Busqueda** en Profundidad)

Simulación Gráfica:



No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Queue: $\{K, J\}$

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica: B

No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

Simulación Gráfica: B

No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

Simulación Gráfica:

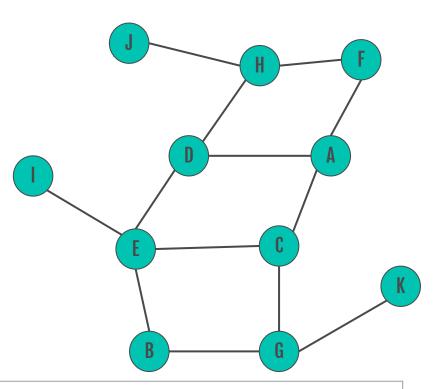
BFS (Breadth-First-Search o Busqueda en Profundidad)

B

No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

BFS (**Breadth-First-Search** o **Busqueda** en Profundidad)

Simulación Gráfica:

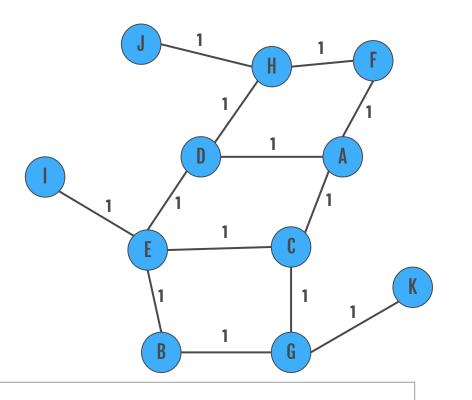


No visitado Actual Nodo Visitados Vecinos

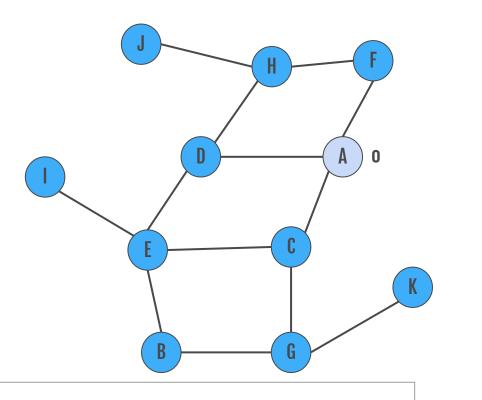
BFS (Breadth-First-Search o E Busqueda en Anchura)

- Es un algoritmo para recorrer grafos, que a su vez sirve para calcular la distancia mínima desde un nodo **u** a cada uno de los otros.
- Inicialmente se procesa u, que tiene distancia a sí mismo 0, por lo que seteamos dv = 0. Además es el único a distancia 0.
- Los vecinos de v tienen sí o sí distancia 1, por lo que seteamos dy = 1 para todo y vecino de v .
 Además, estos son los unicos a distancia 1.
- Ahora tomamos los nodos a distancia 1, y para cada uno nos fijamos en sus vecinos cuya distancia aún no calculamos. Estos son los nodos a distancia 2.
- Así sucesivamente, para saber cuáles son los nodos a distancia k + 1, tomamos los vecinos de los nodos a distancia k que no hayan sido visitados aún.

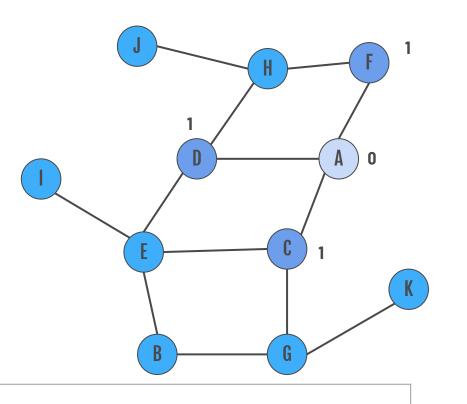
BFS (Breadth-First-Search o E Busqueda en Anchura)



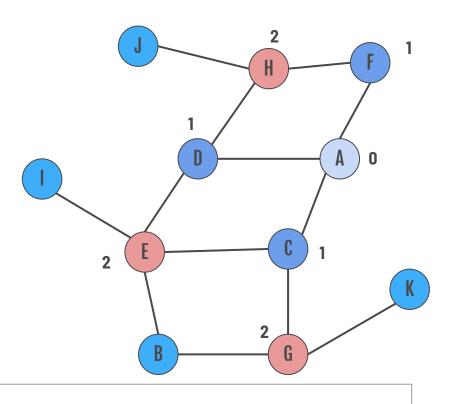
BFS (Breadth-First-Search o E Busqueda en Anchura)



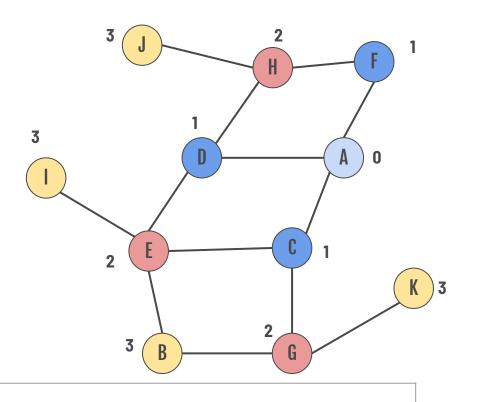
BFS (Breadth-First-Search o E Busqueda en Anchura)



BFS (Breadth-First-Search o E Busqueda en Anchura)



BFS (Breadth-First-Search o E Busqueda en Anchura)







Nos permite recorrer un grafo cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Flood Fill o Relleno por Inundación

Nos permite recorrer un grafo cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.



Counting Rooms

You are given a map of a building, and your task is to count the number of its rooms. The size of the map is $n \times m$ squares, and each square is either floor or wall. You can walk left, right, up, and down through the floor squares.

Input

The first input line has two integers n and m: the height and width of the map.

Then there are n lines of m characters describing the map. Each character is either . (floor) or # (wall).

Output

Print one integer: the number of rooms.

Constraints

• $1 \le n, m \le 1000$

Flood Fill o Relleno por Inundación

• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input:

```
5 8
########
# .. # . . . #
#### . # . #
# .. # . . . #
```

| # | # | # | # | # | # | # | # |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | | # | | # |
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | # | # | # | # |

Output:

3





• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input:

```
58
########
# .. # . . . #
#### . # . . #
# .. # . . . #
```

| # | # | # | # | # | # | # | # |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | | # | | # |
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | # | # | # | # |

Output:

3





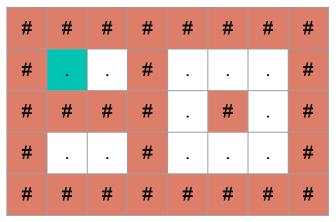
• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input:

```
58
########
# ..#...#
####.#.#
# ..#...#
```

Output:

3



No visitado

<mark>Visitado y en stack</mark> Visitado y fuera del stack

Actual Nodo

S Counting Rooms

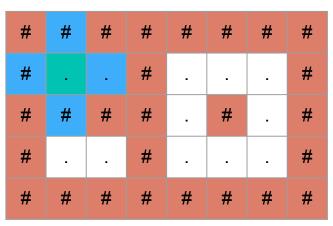


• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

########

| Ou | tp | ut |
|----|----|----|

3



No visitado <mark>Visitado y en stack</mark>

Visitado y fuera del stack Actual Nodo

Counting Rooms



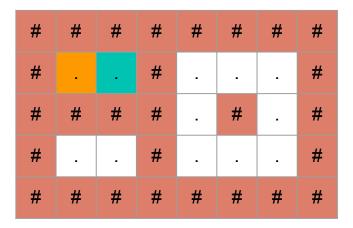
• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input:

```
58
########
# .. # . . . #
#### . # . . #
# .. # . . . #
```

Output:

3



No visitado

Visitado y en stack Visitado y fuera del stack

Actual Nodo





• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 5 8

######## # .. # . . . # #### . # . . #

########

| # | # | # | # | # | # | # | # |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| # | | | # | | | • | # |
| # | # | # | # | | # | | # |
| # | | | # | | | • | # |
| # | # | # | # | # | # | # | # |

Output:

3



No visitado

Visitado y en stack Visitado y fuera del stack Actual Nodo

Vecino



• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input:

```
58
########
# ..#...#
####.#.#
# ..#...#
```

| 0 | u | t | D | u | t | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| _ | ч | • | ۲ | ы | | • |

3

| # | # | # | # | # | # | # | # |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | | # | | # |
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | # | # | # | # |

No visitado

<mark>Visitado y en stack</mark> Visitado y fuera del stack

Actual Nodo



• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input:

```
58
########
# ..#...#
####.#.#
# ..#...#
```

| Output | • |
|---------------|---|
|---------------|---|

3

| # | # | # | # | # | # | # | # |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | | # | | # |
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | # | # | # | # |

No visitado

Visitado y en stack Visitado y fuera del stack

Counting Rooms

Actual Nodo Vecinos



• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input:

```
58
########
# ..#...#
####.#.#
# ..#...#
```

| # | | | # | | | | # |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| # | # | # | # | | # | | # |
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | # | # | # | # |

Output:

3



No visitado

<mark>Visitado y en stack</mark> Visitado y fuera del stack

#

Actual Nodo

Vecino



• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input:

```
58
########
# ..#...#
####.#.#
# ..#..#
```

Output:

3

| # | # | # | # | # | # | # | # |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | | # | | # |
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | # | # | # | # |

No visitado

<mark>Visitado y en stack</mark> Visitado y fuera del stack

Counting Rooms

Actual Nodo

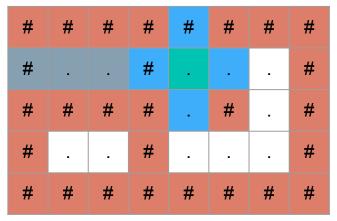


Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 58 ######## # .. # . . . # #### . # . # # . . # . . .

########

| Outp | out |
|------|-----|
|------|-----|



No visitado Visitado y en stack

Visitado y fuera del stack Actual Nodo





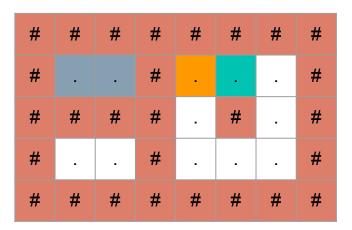
• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input:

```
58
########
# ..#...#
####.#.#
# ..#...#
```

Output:

3



No visitado

Visitado y en stack Visitado y fuera del stack

Actual Nodo



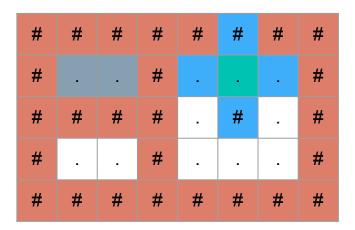


Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input:

```
58
########
# .. # . . . #
####.#.#
# . . # . . . #
########
```

| Output: |
|---------|
|---------|



No visitado Visitado y en stack

Visitado y fuera del stack

Counting Rooms

Actual Nodo



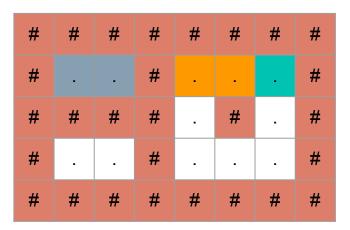
• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input:

```
5 8
########
# ..#...#
####.#.#
# ..#...#
```

| Output | • |
|---------------|---|
|---------------|---|

3



No visitado

Visitado y en stack Visitado y fuera del stack Actual Nodo





• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 5 8 ######### # .. # . . . # #### . # . # # .. # . . .

########

| <i>TT</i> | 11 | π | # | π | π | π | π |
|-----------|----|---|---|---|---|---|---|
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | | # | | # |
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | # | # | # | # |

Output:

3



No visitado

Visitado y en stack Visitado y fuera del stack Actual Nodo

Vecinos

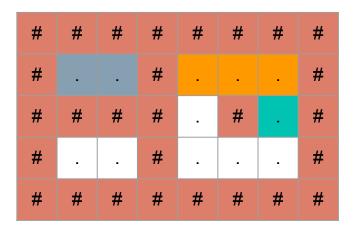


• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 5 8 ######## # .. # . . . # #### . # . . .

########

3



No visitado Visitado y en stack

Visitado y fuera del stack

CSS Counting Rooms

Actual Nodo

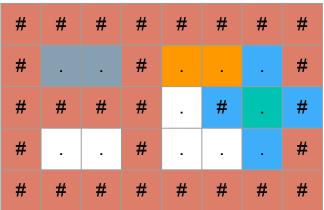


Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 58

| ### | |
|----------|--|
| ####.#.# | |
| # # # | |
| ######## | |

Output:



No visitado

Visitado y en stack Visitado y fuera del stack Actual Nodo



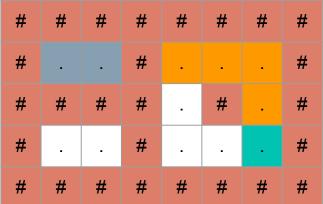


Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 58 11 11 11 11 11 11 11 11

| ######## | |
|----------|--|
| ### | |
| ####.#.# | |
| # # # | |
| ######## | |
| | |

Output:



No visitado

Visitado y en stack Visitado y fuera del stack Actual Nodo





• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 5 8 ######### # .. # . . . # #### . # .

########

| # | # | # | # | # | # | # | # |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | | # | | # |
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | # | # | # | # |

Output:

3

Counting Rooms

No visitado

Visitado y en stack Visitado y fuera del stack Actual Nodo

Vecino



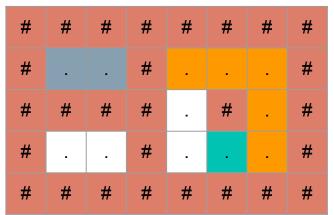
• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 5 8 ######### # .. # . . . # #### . # .

| • • | • • | • • | • • | • | • • | • | • • |
|-----|-----|-----|-----|---|-----|-----|-----|
| # | | . 7 | Ħ | | | . : | # |
| # | # | # | # | # | # | # | # |

Output:

3



No visitado

Visitado y en stack Visitado y fuera del stack Actual Nodo

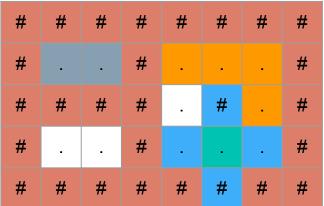


Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 58

| • • | |
|----------|--|
| ######## | |
| ### | |
| ####.#.# | |
| # # # | |
| ####### | |

Output:



No visitado

Visitado y en stack Visitado y fuera del stack Actual Nodo



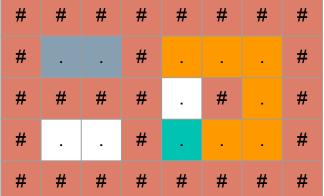


• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 5 8 ######### # .. # . . . # #### . # . .

| # # # # # # # # | |
|-----------------|-------|
| | # |
| | # # # |

3



No visitado

<mark>Visitado y en stack</mark> Visitado y fuera del stack <mark>Actual Nodo</mark>





Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 58

.. # . . . # #### . # . # # . . # . . . #

Output:

| # | # | # | # | # | # | # | # |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | | # | | # |
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | # | # | # | # |

No visitado Visitado y en stack

Visitado y fuera del stack

Counting Rooms

Actual Nodo



• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input:

```
58
########
# ..#...#
####.#.#
# ..#..#
```

Output:

3

| # | # | # | # | # | # | # | # |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | | # | | # |
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | # | # | # | # |

No visitado

Visitado y en stack Visitado y fuera del stack

Counting Rooms

Actual Nodo Vecinos

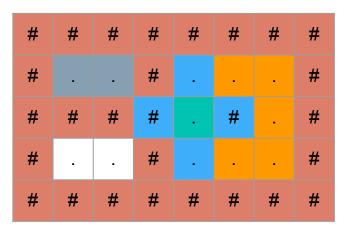


Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input:

```
58
########
# .. # . . . #
####.#.#
# . . # . . . #
########
```

Output:



No visitado Visitado y en stack

Visitado y fuera del stack

Counting Rooms

Actual Nodo



• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 5 8 ######## # .. # . . . # #### . # . . .

########

| # | # | # | # | # | # | # | # |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | | # | | # |
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | # | # | # | # |

Output:

3



No visitado

Visitado y en stack Visitado y fuera del stack Actual Nodo

Vecinos

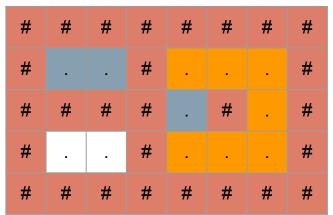


Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 58

| ### | |
|----------|--|
| ####.#.# | |
| # # # | |
| ####### | |

Output:



No visitado

Visitado y en stack Visitado y fuera del stack Actual Nodo





Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 58 ######## # .. # . . . # ####.#.# # . . # . . .

########

| Ou | ıtp | ut: |
|----|-----|-----|
| | ·γμ | - |

| # | # | # | # | # | # | # | # |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | | # | | # |
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | # | # | # | # |

No visitado Visitado y en stack

Actual Nodo

Visitado y fuera del stack



• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 5 8 ######### # .. # . . . # #### . # . . .

########

| # | # | # | # | # | # | # | # |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | | # | | # |
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | # | # | # | # |

Output:

3



No visitado

<mark>Visitado y en stack</mark> Visitado y fuera del stack <mark>Actual Nodo</mark>



• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 5 8 ######### # .. # . . . # #### . # . .

########

| # | # | # | # | # | # | # | # |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | | # | | # |
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | # | # | # | # |

Output:

3



No visitado

Visitado y en stack Visitado y fuera del stack Actual Nodo

Vecino

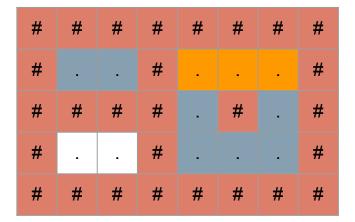


• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 5 8 ######### # . . # . . . # #### . # . . .

########

3



No visitado

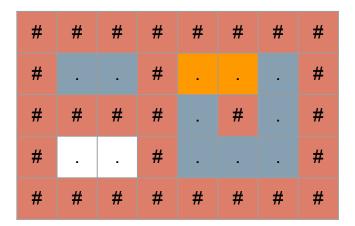
Visitado y en stack Visitado y fuera del stack Actual Nodo



• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Output:

3



No visitado Visitado y en stack

Visitado y fuera del stack Actual Nodo

CS Counting Rooms

Vecino



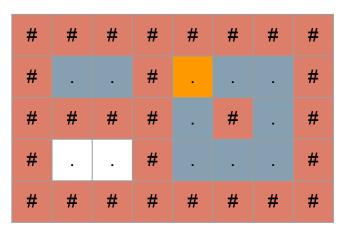
• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 5 8 ######### # .. # . . . # #### . # . . .

########

| Out | put | |
|-----|-----|--|

3



No visitado Visitado v en stack

S

Visitado y fuera del stack Actual Nodo

CS Counting Rooms

Vacino



• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 5 8 ######### # .. # . . . # #### . # . . .

| # | # | # | # | # | # | # | # |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | | # | | # |
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | # | # | # | # |

Output:

########

3

Counting Rooms

No visitado

Visitado y en stack Visitado y fuera del stack Actual Nodo

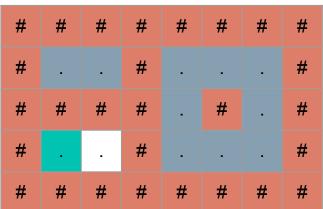


• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 5 8 ######### # .. # . . . # #### . # . . # # . . # . . .

| Output : |
|-----------------|
|-----------------|

3



No visitado Visitado v en stack

Visitado y fuera del stack Actual Nodo

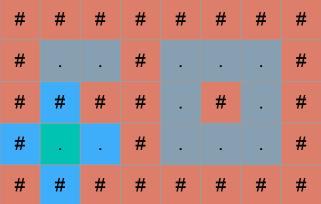
CSSSS Counting Rooms



• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Output:

3



No visitado <mark>Visitado y en stack</mark>

Visitado y en stack Visitado y fuera del stack Actual Nodo



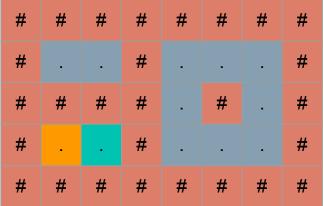


Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 58 ######## # .. # . . . # ####.#.# # . . # . . .

########

Output:



No visitado

Counting Rooms

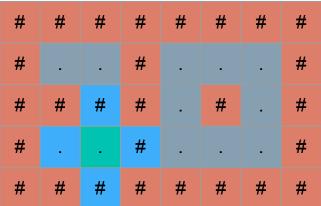
Visitado y en stack Visitado y fuera del stack Actual Nodo



• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Output:

3



No visitado Visitado y en stack

Visitado y en stack Visitado y fuera del stack Actual Nodo

CS Counting Rooms

Actual Nodo Vecinos



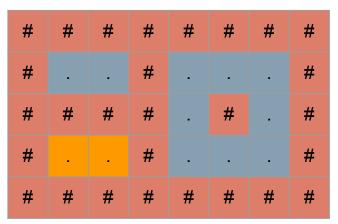
• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 5 8 ######### # . . # . . . # #### . # . . # # . . # . . .

########

Output:

3



No visitado

)S

CSSSS Counting Rooms

Visitado y en stack Visitado y fuera del stack Actual Nodo Vecinos



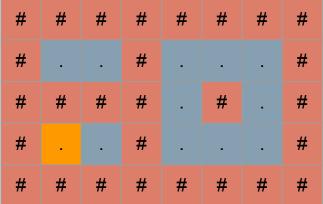
• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

Input: 5 8 ######### # . . # . . . # #### . # . . .

########



3



No visitado Visitado y en stack

Visitado y fuera del stack



• Nos permite **recorrer** un **grafo** cuando no lo tenemos de forma explícita por ejemplo una cuadrícula.

| # | # | • | # | # | # | # | # |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | | # | | # |
| # | | | # | | | | # |
| # | # | # | # | # | # | # | # |

Output:

3

Counting Rooms

No visitado

Visitado y en stack Visitado y fuera del stack <mark>Actual Nodo</mark>

Implementación

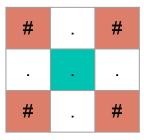
Flood Fill

Coding

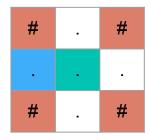
```
#define between(a, b, c) ((a) \leq b && b \leq (c))
void floodfill(int x, int y) {
 if (!between(0, x, n - 1) || !between(0, y, m - 1) || visited[x][y] ||
     grid[x][y] == '#') {
    return;
 visited[x][y] = 1;
 floodfill(x, y - 1);
  floodfill(x - 1, y);
  floodfill(x + 1, y);
  floodfill(x, y + 1);
```

```
#define between(a, b, c) ((a) \leq b && b \leq (c))
const int d4x[4] = \{0, -1, 1, 0\};
const int d4y[4] = \{-1, 0, 0, 1\};
void floodfill(int x, int y) {
 if (!between(0, x, n - 1) || !between(0, y, m - 1) || visited[x][y] ||
      grid[x][y] == '#') {
   return;
 visited[x][y] = 1;
 for(int i = 0; i < 4; ++i) {
   floodfill(x + d4x[i], y + d4y[i]);
```

```
const int d4x[4] = \{0, -1, 1, 0\};
const int d4y[4] = \{-1, 0, 0, 1\};
```

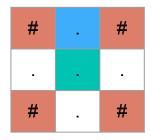


```
const int d4x[4] = \{0, -1, 1, 0\};
const int d4y[4] = \{-1, 0, 0, 1\};
```



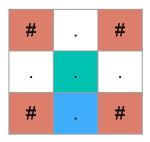
```
floodfill(x, y - 1);
floodfill(x - 1, y);
floodfill(x + 1, y);
floodfill(x, y + 1);
```

```
const int d4x[4] = \{0, -1, 1, 0\};
const int d4y[4] = \{-1, 0, 0, 1\};
```



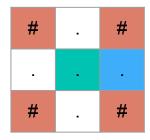
```
floodfill(x, y - 1);
floodfill(x - 1, y);
floodfill(x + 1, y);
floodfill(x, y + 1);
```

```
const int d4x[4] = \{0, -1, 1, 0\};
const int d4y[4] = \{-1, 0, 0, 1\};
```



```
floodfill(x, y - 1);
floodfill(x - 1, y);
floodfill(x + 1, y);
floodfill(x, y + 1);
```

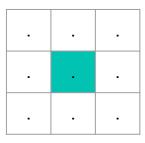
```
const int d4x[4] = \{0, -1, 1, 0\};
const int d4y[4] = \{-1, 0, 0, 1\};
```



```
floodfill(x, y - 1);
floodfill(x - 1, y);
floodfill(x + 1, y);
floodfill(x, y + 1);
```

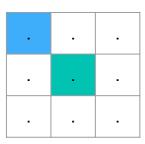
```
const int d8x[8] = \{-1, 0, -1, 1, -1, 1, 0, 1\};
const int d8y[8] = \{-1, -1, 0, -1, 1, 0, 1, 1\};
void floodfill(int x, int y) {
  if (!between(0, x, n - 1) || !between(0, y, m - 1) || visited[x][y] ||
      grid[x][y] == '#') {
    return;
 visited[x][y] = 1;
  for(int i = 0; i < 8; ++i) {
    floodfill(x + d8x[i], y + d8y[i]);
```

```
const int d8x[8] = \{-1, 0, -1, 1, -1, 1, 0, 1\};
const int d8y[8] = \{-1, -1, 0, -1, 1, 0, 1, 1\};
```



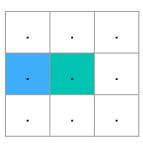
```
const int d8x[8] = \{-1, 0, -1, 1, -1, 1, 0, 1\};

const int d8y[8] = \{-1, -1, 0, -1, 1, 0, 1, 1\};
```



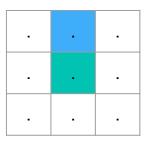
```
const int d8x[8] = \{-1, 0, -1, 1, -1, 1, 0, 1\};

const int d8y[8] = \{-1, -1, 0, -1, 1, 0, 1, 1\};
```



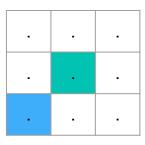
```
const int d8x[8] = \{-1, 0, -1, 1, -1, 1, 0, 1\};

const int d8y[8] = \{-1, -1, 0, -1, 1, 0, 1, 1\};
```



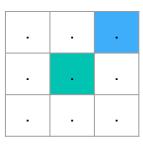
```
const int d8x[8] = \{-1, 0, -1, 1, -1, 1, 0, 1\};

const int d8y[8] = \{-1, -1, 0, -1, 1, 0, 1, 1\};
```



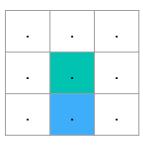
```
const int d8x[8] = \{-1, 0, -1, 1, -1, 1, 0, 1\};

const int d8y[8] = \{-1, -1, 0, -1, 1, 0, 1, 1\};
```



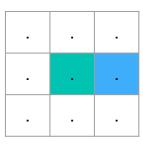
```
const int d8x[8] = \{-1, 0, -1, 1, -1, 1, 0, 1\};

const int d8y[8] = \{-1, -1, 0, -1, 1, 0, 1, 1\};
```



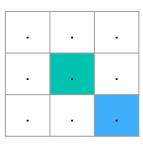
```
const int d8x[8] = \{-1, 0, -1, 1, -1, 1, 0, 1\};

const int d8y[8] = \{-1, -1, 0, -1, 1, 0, 1, 1\};
```



```
const int d8x[8] = \{-1, 0, -1, 1, -1, 1, 0, 1\};

const int d8y[8] = \{-1, -1, 0, -1, 1, 0, 1, 1\};
```

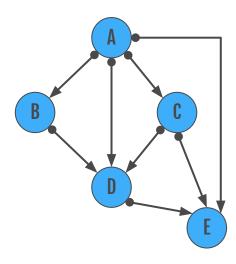


III ■ Ordenamiento Topológico - **III** Topological Sorting

Dado un Grafo **Dirigido**, un **orden topológico** es un ordenamiento de los nodos de modo que para cada arista $\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{y}$, \mathbf{x} viene antes que y en el orden.

III ■ Ordenamiento Topológico - **III** Topological Sorting

Dado un Grafo **Dirigido**, un **orden topológico** es un ordenamiento de los nodos de modo que para cada arista $\mathbf{x} \to \mathbf{y}$, \mathbf{x} viene antes que y en el orden.

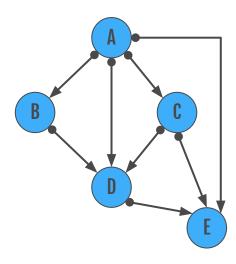


Este Grafo tiene dos órdenes topológicos:

- 1) A, B, C, D, E
- 2) A, C, B, D, E

III ■ Ordenamiento Topológico - **III** Topological Sorting

Dado un Grafo **Dirigido**, un **orden topológico** es un ordenamiento de los nodos de modo que para cada arista $\mathbf{x} \to \mathbf{y}$, \mathbf{x} viene antes que y en el orden.



Este Grafo tiene dos órdenes topológicos:

- 1) A, B, C, D, E
- 2) A, C, B, D, E

III ■ Ordenamiento Topológico - **III** Topological Sorting

- No todo grafo tiene orden topológico.
- Concretamente, un grafo tiene orden topológico si y sólo si no tiene
 ciclo (camino desde algún nodo a sí mismo). A estos grafos se los llama
 DAG (

 Directed-Acyclic-Graph o

 Grafo Dirigido sin Ciclos).

Kahn's Algorithm

- **Degree (grado)**: Es el número de conexiones que salen de un nodo.
- **Indegree** (**grado de entrada**): Es el número de conexiones que llegan a un nodo desde otros nodos.



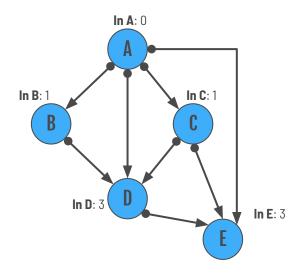
Kahn's Algorithm

- Degree (grado): Es el número de conexiones que salen de un nodo.
- Indegree (grado de entrada): Es el número de conexiones que llegan a un nodo desde otros nodos.

Algoritmo:

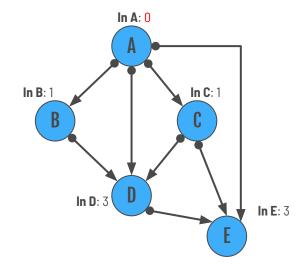
- Obtenemos el Indegree/grado de entrada de cada nodo y metemos los de grado 0 en una cola.
- Mientras que la cola no esté vacía, tomamos el nodo del frente y
 eliminamos virtualmente cada una de sus aristas del grafo, actualizando
 el grado de entrada de sus vecinos y metiendo a la cola los nodos que
 pasen a tener grado 0.

Kahn's Algorithm



Kahn's Algorithm

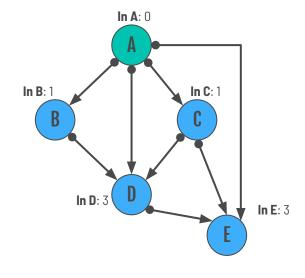
Order: $\{\emptyset\}$



Queue: $\{\emptyset\}$

Kahn's Algorithm

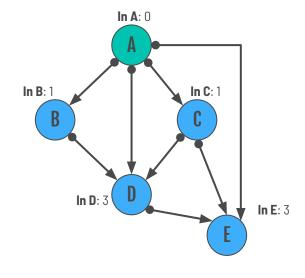
Order: {A}



Queue: {A}

Kahn's Algorithm

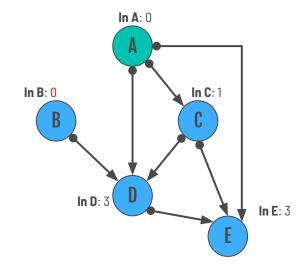
Order: {A}



Queue: {}

Kahn's Algorithm

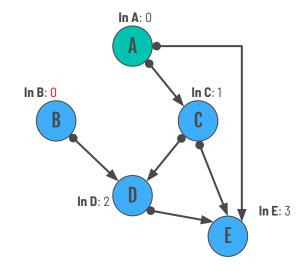
Order: {A}



Queue: {B}

Kahn's Algorithm

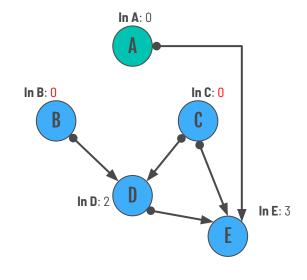
Order: {A}



Queue: {B}

Kahn's Algorithm

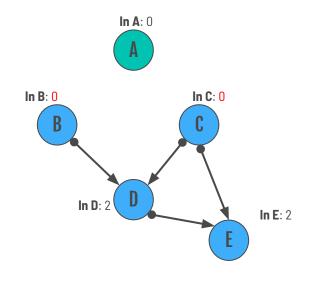
Order: {A}



Queue: {B, C}

Kahn's Algorithm

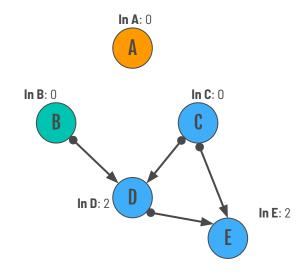
Order: {A}



Queue: {B, C}

Kahn's Algorithm

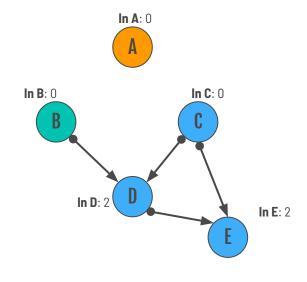
Order: {A, B}



Queue: {B, C}

Kahn's Algorithm

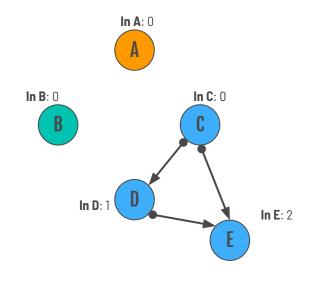
Order: {A, B}



Queue: {C}

Kahn's Algorithm

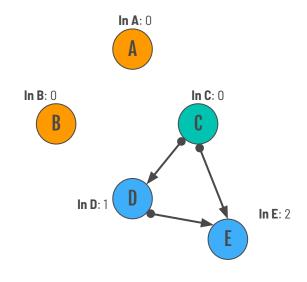
Order: {A, B}



Queue: {C}

Kahn's Algorithm

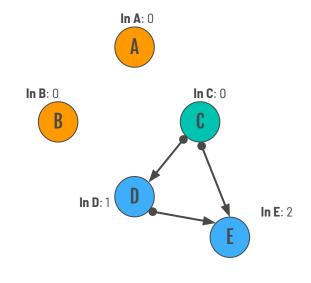
Order: {A, B}



Queue: $\{C\}$

Kahn's Algorithm

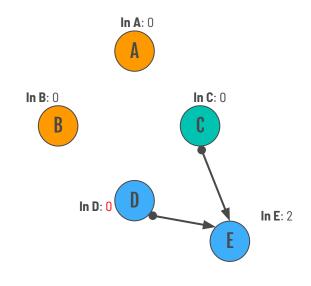
Order: {A, B}



Queue: {}

Kahn's Algorithm

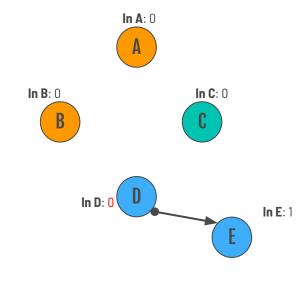
Order: {A, B, C}



Queue: {D}

Kahn's Algorithm

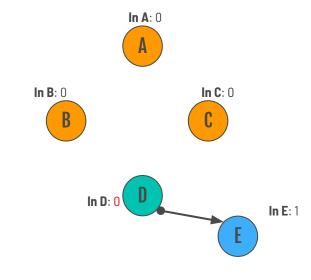
Order: {A, B, C}



Queue: {D}

Kahn's Algorithm

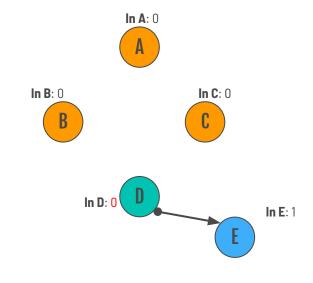
Order: {A, B, C, D}



Queue: $\{D\}$

Kahn's Algorithm

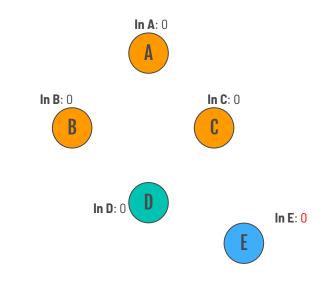
Order: {A, B, C, D}



Queue: {}

Kahn's Algorithm

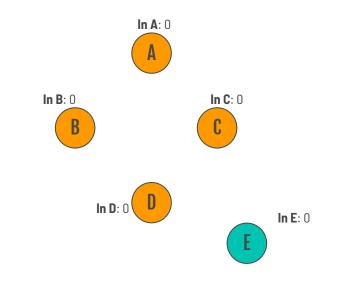
Order: {A, B, C, D}



Queue: $\{E\}$

Kahn's Algorithm

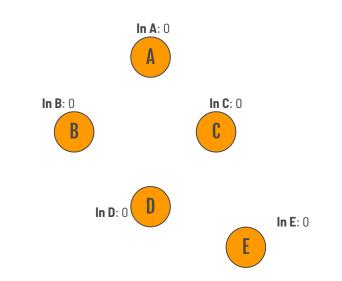
Order: {A, B, C, D, E}



Queue: $\{\mathbf{E}\}$

Kahn's Algorithm

Order: {A, B, C, D, E}



Queue: {}

Implementación (Kahn's Algorithm)

C++

```
const int N = 2e5 + 2;
int n, m;
vector<int> adj[N];
int indegree[N] = {0};
int main() {
 cin >> n >> m;
 for (int i = 0; i < m; ++i) {
   int a, b;
   cin >> a >> b:
   adj[a].push_back(b);
   indegree[b]++;
```

```
queue<int> Q;
for (int i = 0; i < n; ++i) if (indegree[i] == 0) Q.push(i);
vector<int> toposort;
while (!Q.emtpy()) {
  int u = Q.front(); Q.pop();
  toposort.push_back(u);
  for (int v : adj[u]) {
    indegree[v]--;
    if (indegree[v] == 0) Q.push(v);
if ((int)toposort.size() < n) {</pre>
  // there is a cycle
  use toposort
```



Topological Sorting

```
const int N = 2e5 + 2;
int n, m;
vector<int> adj[N];
```

```
vector<int> toposort;

void dfs(int u) {
  visited[u] = 1;
  for (int v : adj[u]) {
    if (visited[v])
      continue;
    dfs(v);
  }
  toposort.push_back(node);
}
```

Disclaimer: Si te garantizan que el grafo que se dan es un DAG puedes utilizar esta implementación.

Topological Sorting

```
const int N = 2e5 + 2;
int n, m;
vector<int> adj[N];
```

Disclaimer: Si el grafo que te dan no es un DAG puedes utilizar esta otra implementación.

```
vector<int> toposort;
bool dfs(int u) {
 visited[u] = 1;
 onstack[u] = 1;
 for (int v : adj[u]) {
   if (visited[v] && onstack[v]) {
     // There is a circle
     return true;
   } else if (!visited[v] && dfs(v)) {
     // There is a circle
     return true;
 onstack[node] = 0;
 toposort.push_back(node);
 return false:
```

Referencias

[1] Re, L.S. (2020-07-16) 'Grafos - Inicial', in. https://www.pc-arg.com/media/attachment/graphs.pdf

[2] Fiset, W. (2018-06-19) - 'Dijkstra's Shortest Path Algorithm', in. https://github.com/williamfiset/Algorithms/blob/master/slides/graphtheory/graph_theory_algorithms.pdf