
Grafos

CAMINOS MINIMOS

Vamos a ver...

Grafos:

- Definición
- Ejemplo
- Tipos

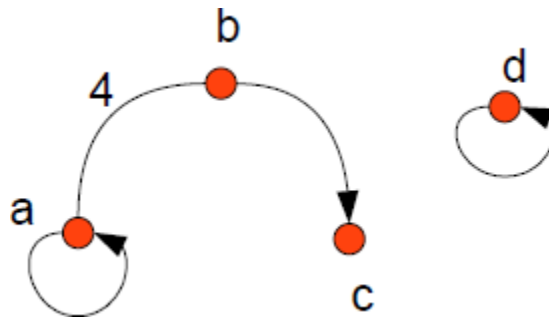
Caminos mínimos:

- Dijkstra
- Floyd-Warshall

Grafos: Definición

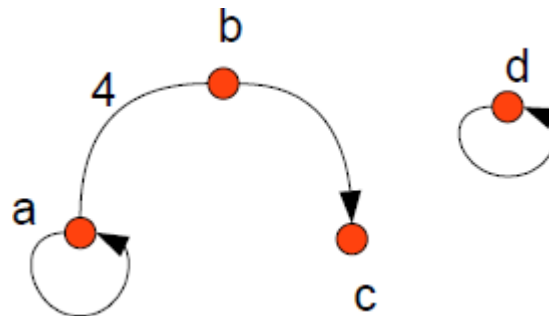
- Dupla compuesta por un conjunto no vacío de vértices y; un conjunto de aristas que vinculan pares de esos vértices.
- Las aristas pueden ser *dirigidas* o *no dirigidas*.

• $G = (V ; A)$ $V = \{ a ; b ; c ; d \}$ $A = \{ \{a ; b\} ; (b ; c) ; (a ; a) ; (d ; d) \}$



Grafos: Otras definiciones

- **Vértice aislado:** sin relación (mediante aristas) con otro vértice.
- **Lazo:** arista cuyo vértice origen y destino coincide.
- **Arista ponderada:** a las aristas se les puede asociar un valor representativo de la relación que representan, en este caso podría representar la cantidad de Km. entre la ciudad a y b.
- **Peso de una arista:** es el valor asociado a una arista ponderada.



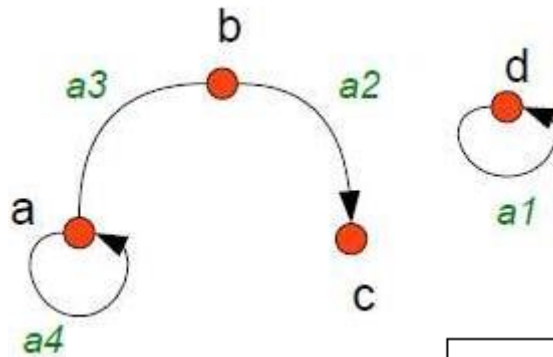
Grafos: Otras definiciones

- **Vértices adyacentes** (v,w) : v y w son adyacentes si están relacionados.
- **Incidencia** (v) : conjunto de aristas finalizadas / comenzadas en v .
- **Incidencia de entrada** (v) : conjunto de aristas dirigidas finalizadas en v .
- **Incidencia de salida** (v) : conjunto de aristas dirigidas comenzadas en v .
- **Adyacencia** (v) : conjunto de vértices relacionados con v .
- **Adyacencia de entrada** (v) : vértices iniciales de la incidencia de entrada (v) .
- **Adyacencia de salida** (v) : vértices finales de la incidencia de salida (v) .

Grafos: Otras definiciones

- **Grado** (v): cantidad de ocurrencias de v en el conjunto de aristas.
- **Grado de entrada** (v): cantidad de aristas dirigidas finalizadas en v .
- **Grado de salida** (v): cantidad de aristas dirigidas comenzadas en v .
- **Fuente**: vértice cuyo grado de salida es 0 y no es aislado.
- **Sumidero**: vértice cuyo grado de entrada es 0 y no es aislado.

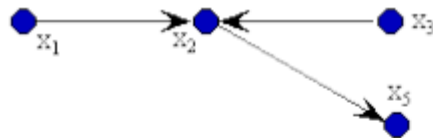
Grafos: Otras definiciones



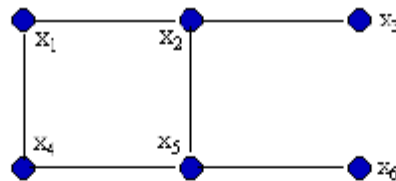
$$A = \{ \{a ; b\} ; (b ; c) ; (a ; a) ; (d ; d) \}$$

	a	b	c	d
Adyacencia	$\{a,b\}$	$\{a,c\}$	$\{b\}$	$\{d\}$
Adyacencia de Entrada	$\{a\}$	$\{\}$	$\{b\}$	$\{d\}$
Adyacencia de Salida	$\{a\}$	$\{c\}$	$\{\}$	$\{d\}$
Incidencia	$\{a3,a4\}$	$\{a3,a2\}$	$\{a2\}$	$\{a1\}$
Incidencia de Entrada	$\{a4\}$	$\{\}$	$\{a2\}$	$\{a1\}$
Incidencia de Salida	$\{a4\}$	$\{a2\}$	$\{\}$	$\{a1\}$
Grado	3	2	1	2
Grado de Entrada	1	0	1	1
Grado de Salida	1	1	0	1

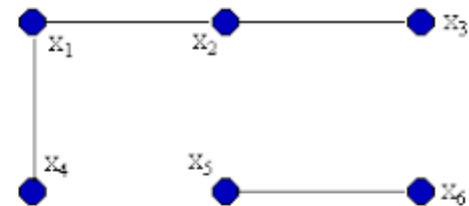
Grafos: Tipos



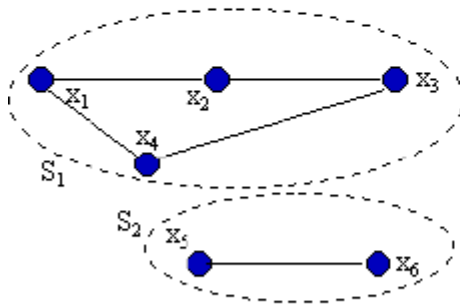
Conexo dirigido



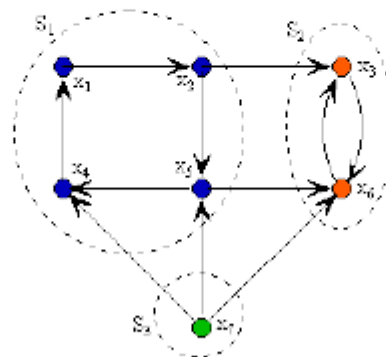
Conexo



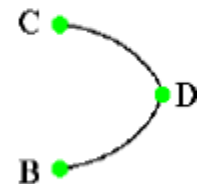
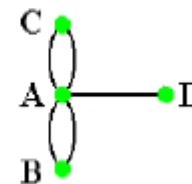
Disconexo



Componentes Conexas

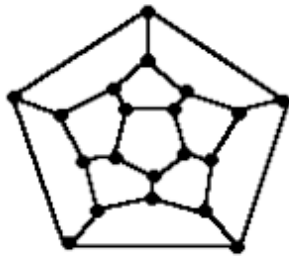


Componentes fuertemente conexas

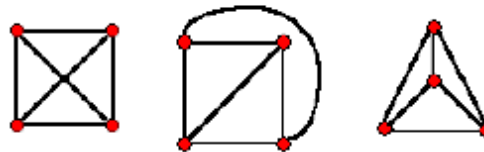


Subgrafo

Grafos: Tipos



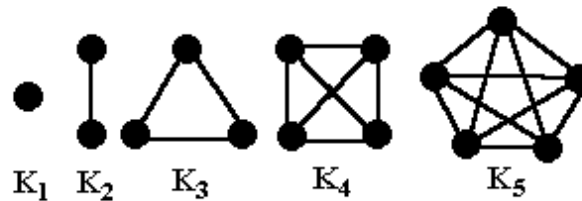
Grafo regular



Grafos planos



Grafo no plano

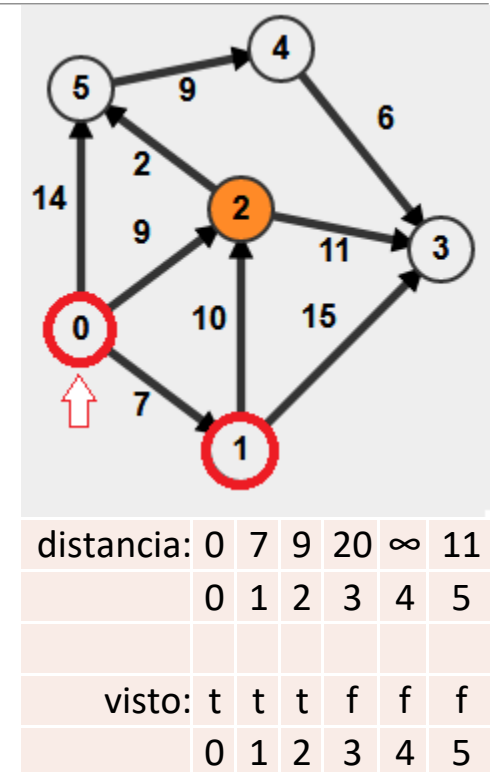
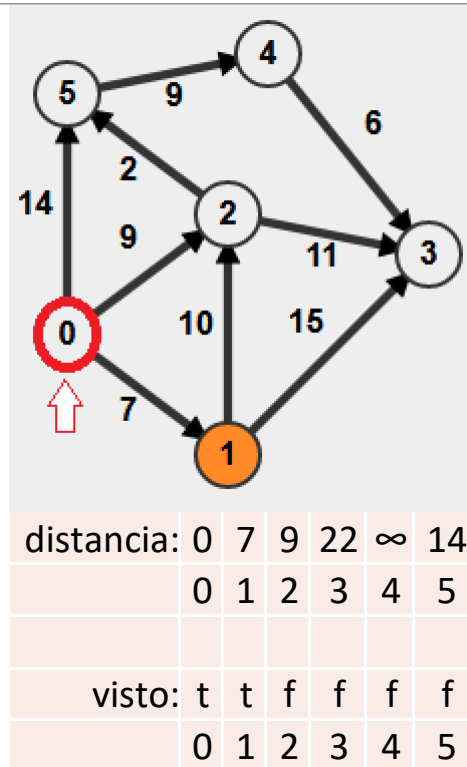
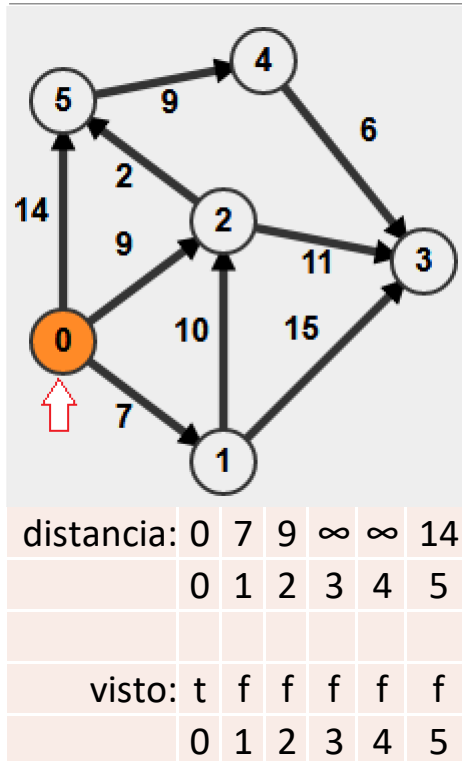


Grafos completos

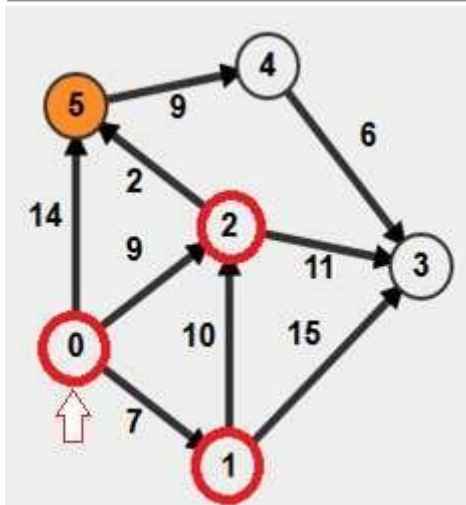
Dijkstra

- Es un algoritmo para la determinación del *camino mínimo*, dado un **vértice origen**, hacia el resto de los vértices en un grafo que tiene pesos en cada arista.
- Consiste en ir *explorando todos los caminos más cortos* que parten del vértice origen y que llevan a todos los demás vértices.
- Cuando se obtiene el camino más corto desde el vértice origen hasta el resto de los vértices que componen el grafo, el algoritmo se detiene.

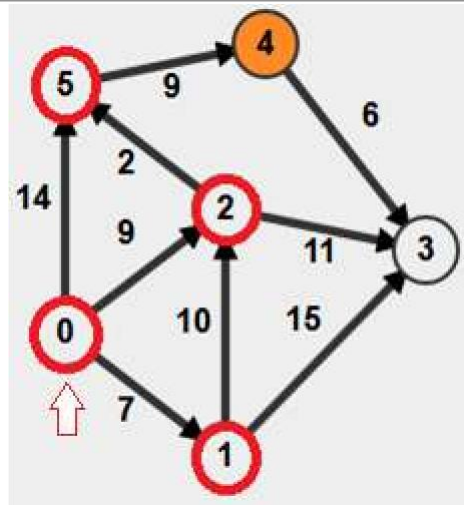
Dijkstra



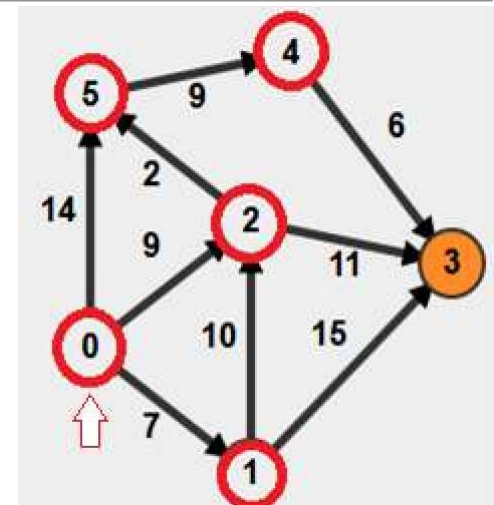
Dijkstra



distancia:	0	7	9	20	20	11
	0	1	2	3	4	5
visto:	t	t	t	f	f	t
	0	1	2	3	4	5



distancia:	0	7	9	20	20	11
	0	1	2	3	4	5
visto:	t	t	t	f	t	t
	0	1	2	3	4	5



distancia:	0	7	9	20	20	11
	0	1	2	3	4	5
visto:	t	t	t	t	t	t
	0	1	2	3	4	5

Dijkstra

```
función Dijkstra (Grafo G, nodo_inicial s)
entero distancia[n]
booleano visto[n]
    para cada w  $\in V[G]$  hacer
        Si (no existe arista entre s y w) entonces
            distancia[w] = Infinito
        Si_no
            distancia[w] = peso (s, w)
    fin si
fin para
distancia[s] = 0
visto[s] = true
```

Dijkstra

```
mientras que (no_estén_vistos_todos) hacer

    vértice = tomar_el_mínimo_del_vector distancia y que no esté
visto;

    visto[vértice] = true;

    para cada w ∈ sucesores (G, vértice) hacer

        si distancia[w] > distancia[vértice] + peso (vértice, w)
entonces

            distancia[w] = distancia[vértice] + peso (vértice, w)

        fin si

    fin para

fin mientras

fin función.
```

Dijkstra (con cola de prioridad)

DIJKSTRA (Grafo G , nodo_fuente s)

```
para  $u \in V[G]$  hacer
    distancia[ $u$ ] = INFINITO
    padre[ $u$ ] = NULL
    visto[ $u$ ] = false
distancia[ $s$ ] = 0
adicionar (cola, ( $s$ , distancia[ $s$ ]))
mientras que cola no es vacía hacer
     $u$  = extraer_mínimo(cola)
    visto[ $u$ ] = true
    para todos  $v \in \text{adyacencia}[u]$  hacer
        si  $\neg$  visto[ $v$ ]
            si distancia[ $v$ ] > distancia[ $u$ ] + peso ( $u$ ,  $v$ ) hacer
                distancia[ $v$ ] = distancia[ $u$ ] + peso ( $u$ ,  $v$ )
                padre[ $v$ ] =  $u$ 
                adicionar(cola, ( $v$ , distancia[ $v$ ]))
```

Floyd-Warshall

- Es otro algoritmo para encontrar el camino mínimo en grafos dirigidos ponderados.
- Encuentra el camino entre todos los pares de vértices en una única ejecución.
- Compara todos los posibles caminos a través del grafo entre cada par de vértices.
- Para que haya coherencia numérica, supone que no hay ciclos negativos.

Floyd-Warshall

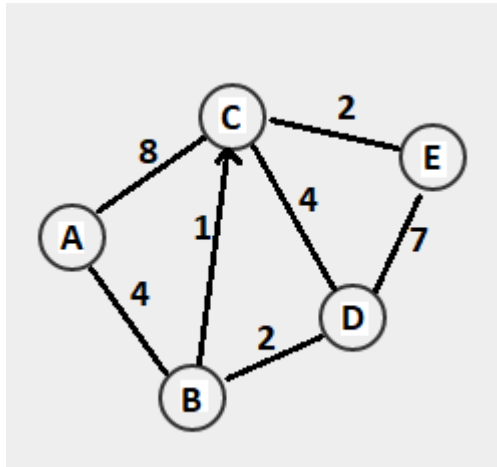
- Formar las matrices iniciales D y R, donde D es la matriz de adyacencia o *distancias*, y R es una matriz de *recorridos* del mismo tamaño vacía.
- Se toma $k=1$.
- Se selecciona la fila y la columna k de la matriz D y entonces, para i y j, con $i \neq k$, $j \neq k$ e $i \neq j$, hacemos:

Si $(D_{ik} + D_{kj}) < D_{ij} \rightarrow D_{ij} = D_{ik} + D_{kj}$ y $R_{ij} = R_{kj}$

En caso contrario, dejamos las matrices como están.

- Si $k \leq n$, aumentamos k en una unidad y repetimos el paso anterior, en caso contrario páramos las interacciones.
- La matriz final D contiene los costos óptimos para ir de un vértice a otro, mientras que la matriz R contiene los penúltimos vértices de los caminos óptimos que unen dos vértices.

Floyd-Warshall



iteracion0

distancias:

	A	B	C	D	E
A	0	4	8	∞	∞
B	4	0	1	2	∞
C	8	∞	0	4	2
D	∞	2	4	0	7
E	∞	∞	2	7	0

recorridos:

	A	B	C	D	E
A	-	B	C	D	E
B	A	-	C	D	E
C	A	B	-	D	E
D	A	B	C	-	E
E	A	B	C	D	-

iteracion1

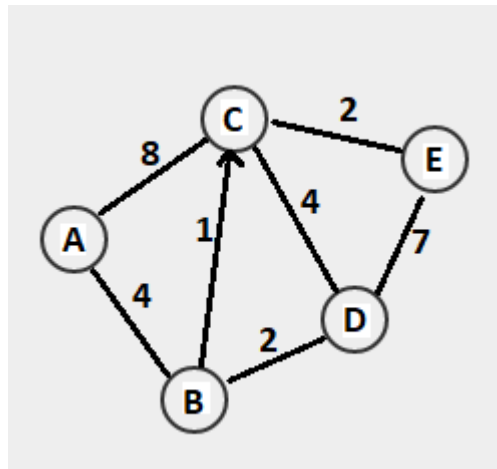
distancias:

	A	B	C	D	E
A	0	4	8	∞	∞
B	4	0	1	2	∞
C	8	12	0	4	2
D	∞	2	4	0	7
E	∞	∞	2	7	0

recorridos:

	A	B	C	D	E
A	-	B	C	D	E
B	A	-	C	D	E
C	A	A	-	D	E
D	A	B	C	-	E
E	A	B	C	D	-

Floyd-Warshall



iteracion1

distancias:

	A	B	C	D	E
A	0	4	8	∞	∞
B	4	0	1	2	∞
C	8	12	0	4	2
D	∞	2	4	0	7
E	∞	∞	2	7	0

recorridos:

	A	B	C	D	E
A	-	B	C	D	E
B	A	-	C	D	E
C	A	A	-	D	E
D	A	B	C	-	E
E	A	B	C	D	-

iteracion2

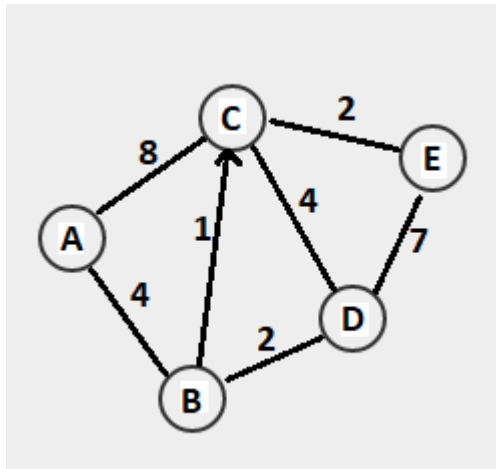
distancias:

	A	B	C	D	E
A	0	4	5	6	∞
B	4	0	1	2	∞
C	8	12	0	4	2
D	6	2	3	0	7
E	∞	∞	2	7	0

recorridos:

	A	B	C	D	E
A	-	B	B	B	E
B	A	-	C	D	E
C	A	A	-	D	E
D	B	B	B	-	E
E	A	B	C	D	-

Floyd-Warshall



iteracion2

distancias:

	A	B	C	D	E
A	0	4	5	6	∞
B	4	0	1	2	∞
C	8	12	0	4	2
D	6	2	3	0	7
E	∞	∞	2	7	0

recorridos:

	A	B	C	D	E
A	-	B	B	B	E
B	A	-	C	D	E
C	A	A	-	D	E
D	B	B	B	-	E
E	A	B	C	D	-

iteracion3

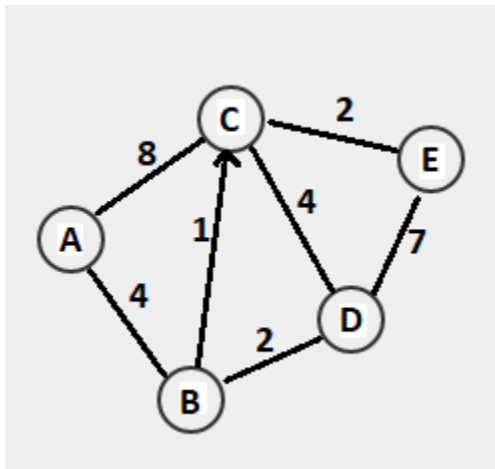
distancias:

	A	B	C	D	E
A	0	4	5	6	7
B	4	0	1	2	3
C	8	12	0	4	2
D	6	2	3	0	5
E	10	14	2	6	0

recorridos:

	A	B	C	D	E
A	-	B	B	B	C
B	A	-	C	D	C
C	A	A	-	D	E
D	B	B	B	-	C
E	C	C	C	C	-

Floyd-Warshall



iteracion3

distancias:

	A	B	C	D	E
A	0	4	5	6	7
B	4	0	1	2	3
C	8	12	0	4	2
D	6	2	3	0	5
E	10	14	2	6	0

recorridos:

	A	B	C	D	E
A	-	B	B	B	C
B	A	-	C	D	C
C	A	A	-	D	E
D	B	B	B	-	C
E	C	C	C	C	-

iteracion4

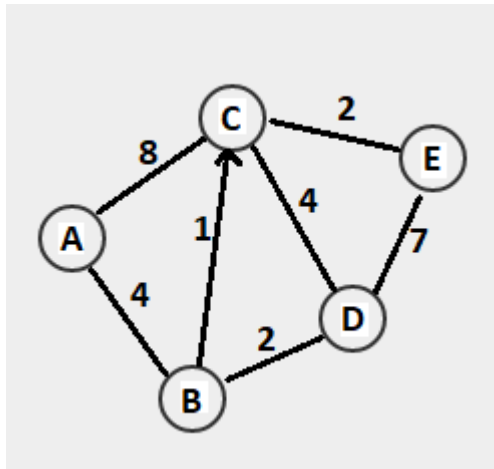
distancias:

	A	B	C	D	E
A	0	4	5	6	7
B	4	0	1	2	3
C	8	6	0	4	2
D	6	2	3	0	5
E	10	8	2	6	0

recorridos:

	A	B	C	D	E
A	-	B	B	B	C
B	A	-	C	D	C
C	A	D	-	D	E
D	B	B	B	-	C
E	C	D	C	C	-

Floyd-Warshall



iteracion4

distancias:

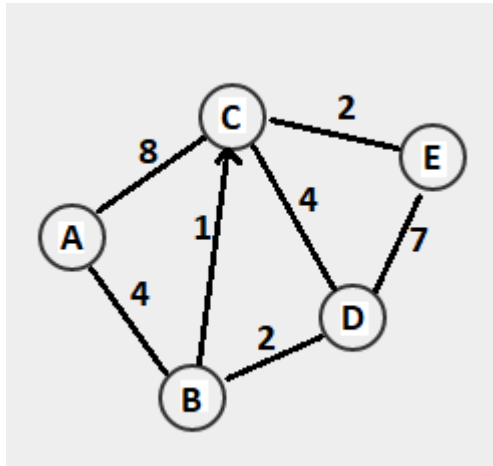
	A	B	C	D	E
A	0	4	5	6	7
B	4	0	1	2	3
C	8	6	0	4	2
D	6	2	3	0	5
E	10	8	2	6	0

recorridos:

	A	B	C	D	E
A	-	B	B	B	C
B	A	-	C	D	C
C	A	D	-	D	E
D	B	B	B	-	C
E	C	D	C	C	-

Floyd-Warshall

- Para leer el recorrido de A a E:



iteracion4

distancias:

	A	B	C	D	E
A	0	4	5	6	7
B	4	0	1	2	3
C	8	6	0	4	2
D	6	2	3	0	5
E	10	8	2	6	0

recorridos:

	A	B	C	D	E
A	-	B	B	B	C
B	A	-	C	D	C
C	A	D	-	D	E
D	B	B	B	-	C
E	C	D	C	C	-

Floyd-Warshall

```
vector< vector<int> > ady;

vector< vector<int> > Grafo :: floydWarshall(){
    vector< vector<int> > distancias = this->ady;
    for(int i = 0; i < n; i++) //n: cantidad de nodos
        distancias[i][i] = 0;
    for(int k = 0; k < n; k++)
        for(int i = 0; i < n; i++)
            for(int j = 0; j < n; j++){
                int dt = distancias[i][k] + distancias[k][j];
                if(dt < distancias[i][j])
                    distancias[i][j] = dt;    }
    return distancias;}
```


Fin
