



Introdução à Teoria dos Grafos - Parte II

Laboratório de Programação Competitiva I

Pedro Henrique Paiola

Rene Pegoraro

Wilson M Yonezawa





Problema do Caminho Minimo

- Imagine o seguinte problema: dado um mapa de cidades, contendo o comprimento das estradas entre as cidades, qual o menor caminho entre quaisquer cidades A e B?
- Esse problema pode ser modelado através de um grafo:
 - Cidades: vértices;
 - Estradas entre cidades: arestas ponderadas com peso que indicam a distância entre as cidades.





Problema do Caminho Minimo

- Generalizando, o nosso problema é encontrar o caminho de menor custo em um grafo de um vértice A até um vértice B.
- Chamamos de **custo** de um caminho a soma dos pesos das arestas pertencentes a esse caminho.





Problema do Caminho Minimo

- Existem alguns algoritmos clássicos que resolvem tal problema:
 - Dijkstra
 - Para pesos n\u00e3o negativos
 - Complexidade: $O((V + A) \log V)$
 - Bellman-Ford
 - Permite lidar com pesos negativos
 - Complexidade: O(V.A)
 - Floyd-Warshall
 - Permite lidar com pesos negativos
 - Encontra o menor caminho entre todo os pares de vértices (u, v)
 - Complexidade: $O(V^3)$





- Este algoritmo parte de uma estimativa inicial para o custo mínimo e vai, iterativamente, ajustando esta estimativa.
- A busca se inicia a partir de um vértice, a qual denominamos origem.
- Ele considera que um vértice estará **fechado** quando já tiver sido obtido um caminho de custo mínimo da origem até ele. Caso contrário, ele é dito **aberto**.

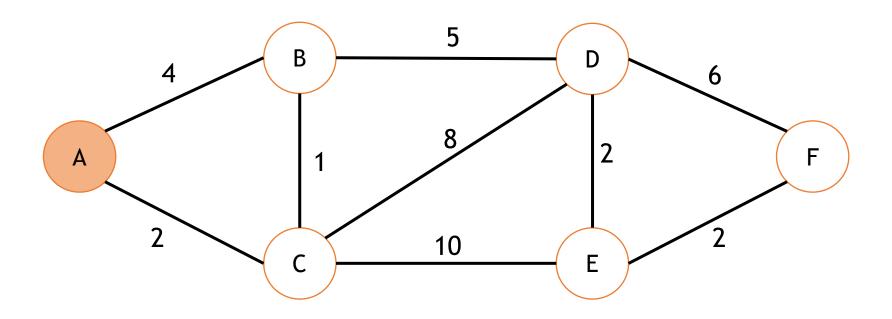




- Pseudocódigo: seja G(V,A) um grafo e s um vértice de G (origem):
 - 1. Atribua valor zero à estimativa de custo mínimo do vértice $s \in \infty$ às demais.
 - 2. Enquanto houver vértice aberto:
 - A. Seja k um vértice ainda aberto cuja estimativa seja a menor entre todos os vértices abertos: fechar o vértice k
 - B. Para todo o vértice j ainda aberto que seja adjacente à k faça:
 - i. Soma a estimativa do vértice k com o custo da aresta (k, j)
 - ii. Caso essa estimativa seja melhor que a anterior para j, substitua e anote k como precedente ("pai") de j



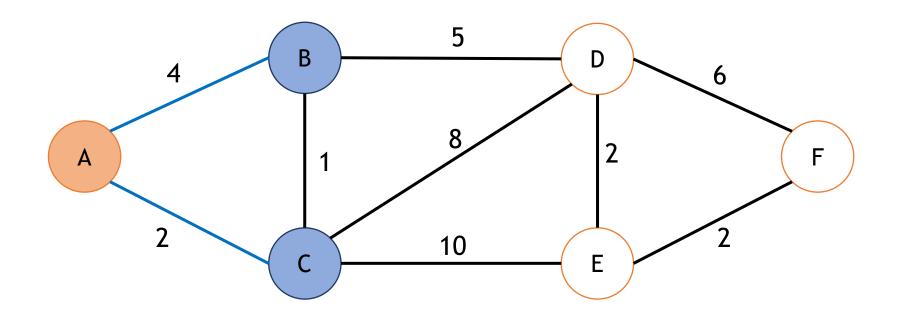




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	∞	∞	∞	∞	∞
Precedentes	-	-	-	-	-	-



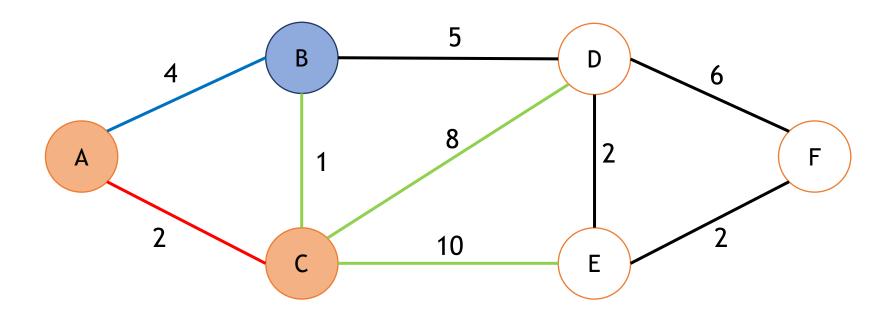




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	4	2	∞	œ	∞
Precedentes	-	Α	A	-	-	-



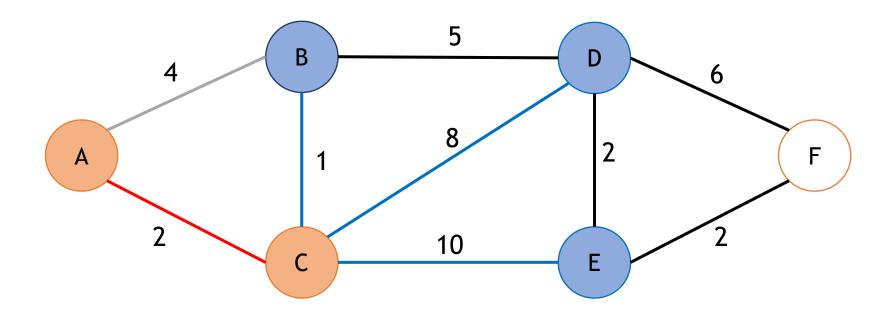




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	4	2	œ	œ	∞
Precedentes	-	Α	A	-	-	-



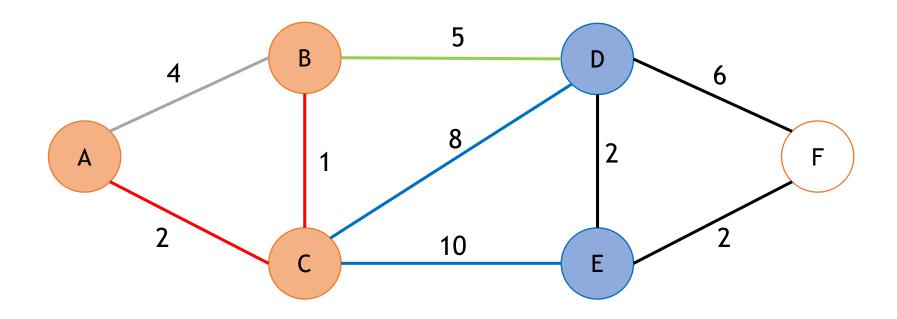




Vértices	Α	В	С	D	Е	F
Estimativas	0	3	2	10	12	∞
Precedentes	-	С	Α	С	С	-



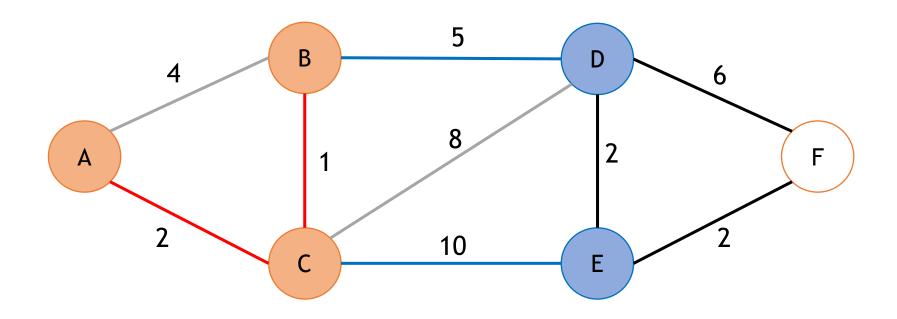




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	3	2	10	12	∞
Precedentes	-	C	Α	C	C	-



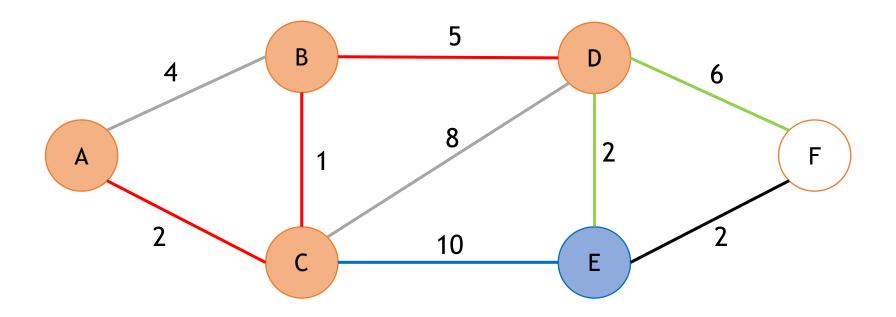




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	3	2	8	12	∞
Precedentes	-	C	Α	В	C	-



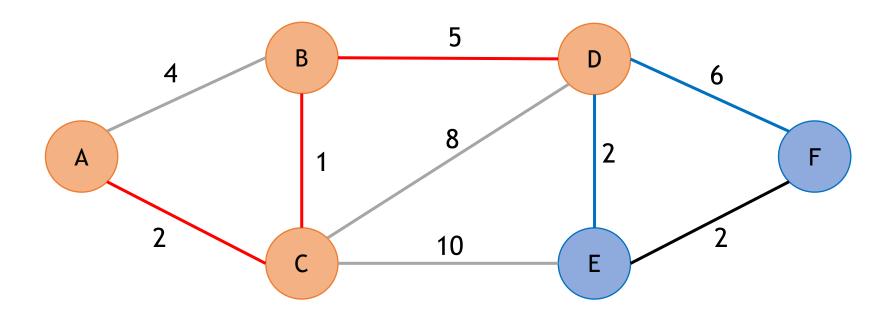




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	3	2	8	12	∞
Precedentes	-	C	Α	В	C	-



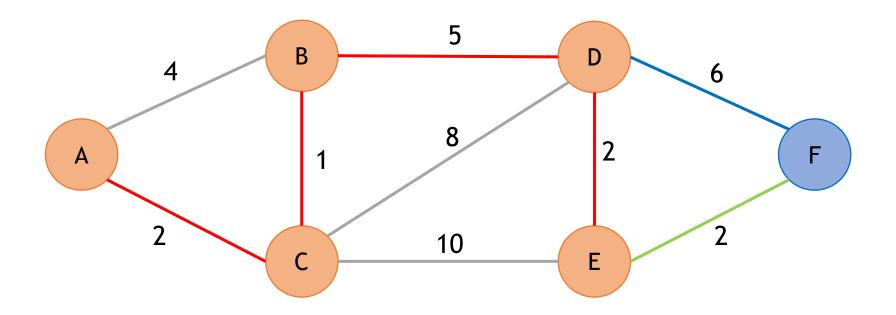




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	3	2	8	10	14
Precedentes	-	C	Α	В	D	D



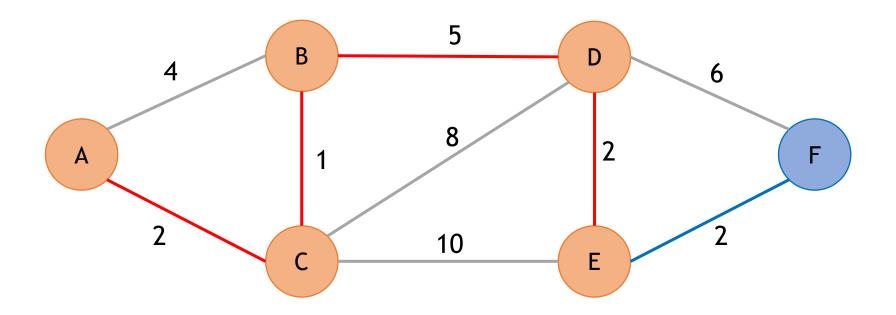




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	3	2	8	10	14
Precedentes	-	C	Α	В	D	D



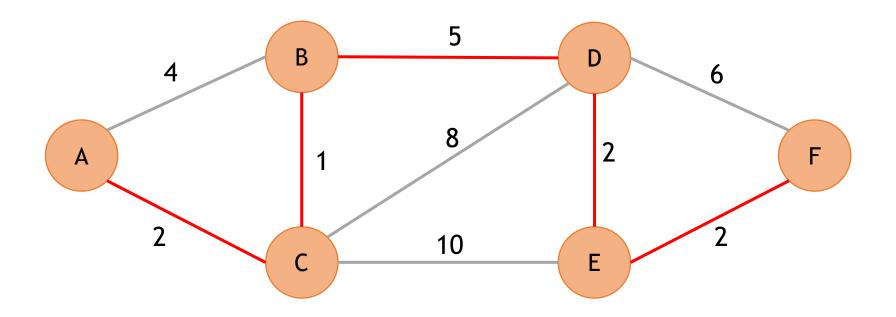




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	3	2	8	10	12
Precedentes	-	C	Α	В	D	Е



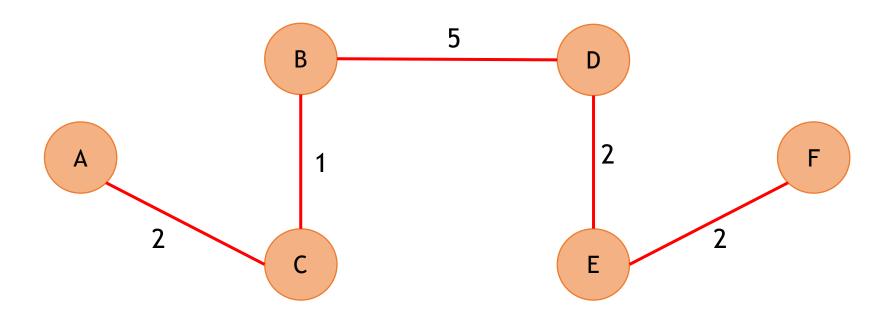




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	3	2	8	10	12
Precedentes	-	C	Α	В	D	Е







Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	3	2	8	10	12
Precedentes	-	C	Α	В	D	Е





```
int d[MAX V]; //d[i] armazena a distância até o vértice i, e as
                 //estimativas durante as iterações
int p[MAX V];  //armazena o predecessor de cada vértice
void dijkstra(int inicial, int vertices){
    priority queue< pair<int, int> > heap; //distância, vértice
    int s, t, peso;
    for(int i = 0; i < vertices; i++)</pre>
          d[i] = INT MAX;
   memset(p, -1, sizeof(p));
    heap.push(make pair(d[inicial] = 0, inicial));
```





```
while(!heap.empty()){
    s = heap.top().second;
    heap.pop();
    for(int i = 0; i < grau[s]; i++){</pre>
        t = adj[s][i].v;
        peso = adj[s][i].w;
        if (d[s] + peso < d[t]){
            d[t] = d[s] + peso;
            p[t] = s;
            heap.push(make_pair(-d[t], t));
```





- Analisando a complexidade desse algoritmo de forma intuitiva, temos que (pensando no pior caso):
 - Todos os vértices são fechados: |V| operações
 - Cada vez que um vértice é fechado, é porque ele foi extraído de uma heap: custo $O(1) \Rightarrow O(|V|)$
 - Para cada vértice, todas as suas arestas são acessadas. No total, acessaremos |A| arestas $\Rightarrow O(|V| + |A|)$
 - Cada vez que uma aresta é acessada, podemos inserir um elemento na heap: custo $O(\log |V|) \Rightarrow O((|V| + |A|) * \log |V|)$
- Complexidade: $O((|V| + |A|).\log |V|)$

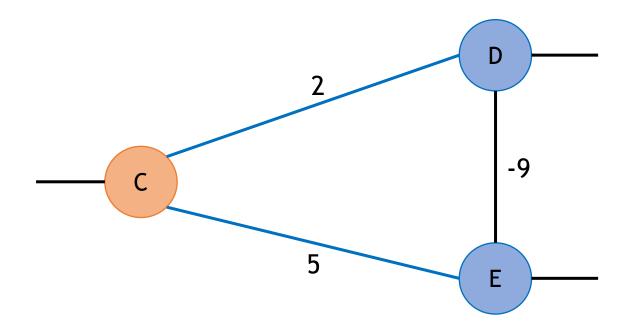




- O algoritmo de Dijkstra se baseia em uma estratégia gulosa, e esta falha quando temos arestas com pesos negativos.
 - Quando fechamos o vértice aberto com menor distância até ele, estamos supondo que nenhum outro caminho até ele é menor.
 - Quando os pesos são não negativos, isso é verdade porque qualquer outro caminho irá utilizar arestas com peso maior ou igual a zero.
 - Porém, se existem arcos negativos, podemos ter caminhos que no momento apresentam um custo maior, mas posteriormente terão este custo reduzido pela adição de um arco negativo.



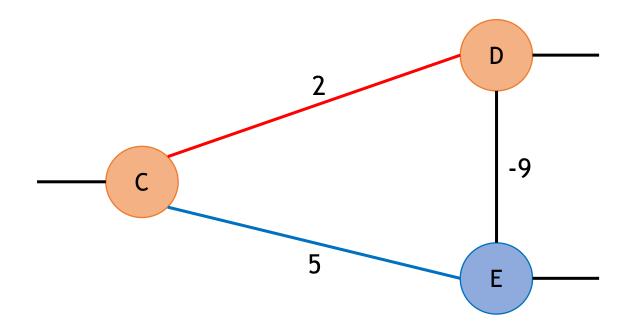




Vértices	•••	С	D	E	•••
Estimativas	•••	25	27	30	• • •
Precedentes	•	?	С	С	• • •



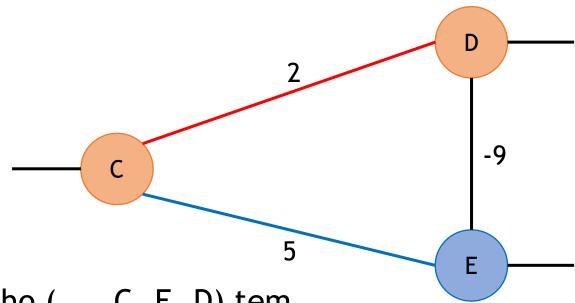




Vértices	•••	С	D	E	•••
Estimativas	•••	25	27	30	• • •
Precedentes	•	?	C	С	• • •







Porém, o caminho (..., C, E, D) tem custo 25 + 5 - 9 = 21 < 27

Vértices	•••	С	D	E	•••
Estimativas	• • •	25	27	30	• • •
Precedentes	•	?	С	С	• • •



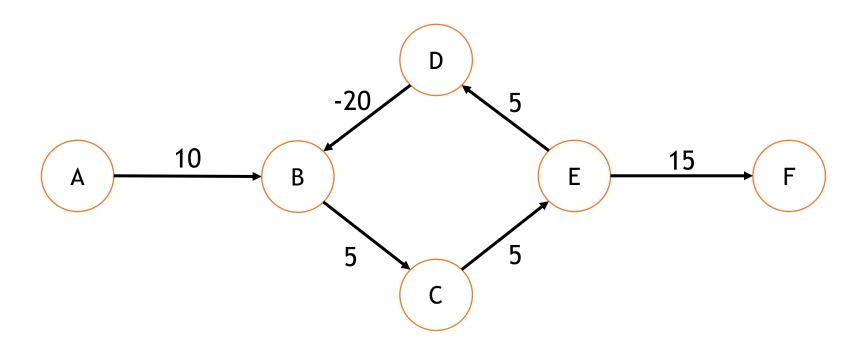


- Quando pode aparecer arcos negativos em problemas de caminho mínimo?
 - Parece não fazer muito sentido falar em "distância" com arcos negativos, mas podemos ter diversos tipos de outros problemas em que esta situação se apresente.
 - Por exemplo: problemas envolvendo dinheiro, onde arcos positivos representam gastos e arcos negativos representam lucro. Nesse caso, um caminho mínimo maximiza o lucro.
 - Situação análoga: jogo em que os vértices representam estados, arcos positivos são transições que diminuem a pontuação do jogador, e arcos negativos são transições que aumentam a pontuação.





- Caso insolúvel: presença de ciclos negativos
 - "Dar uma volta" em um ciclo de custo negativo sempre diminui o custo final.







- Para encontrar um caminho mínimo em um grafo com a presença de arcos negativos, podemos utilizar o algoritmo de Bellman-Ford.
 - Se houver ciclos negativos, ele irá detectar.
- O algoritmo de Bellman-Ford é dividido em três etapas:
 - Inicialização: padronização das distâncias
 - Relaxamento: cálculo efetivo dos caminhos mínimos
 - Verificação de ciclos negativos

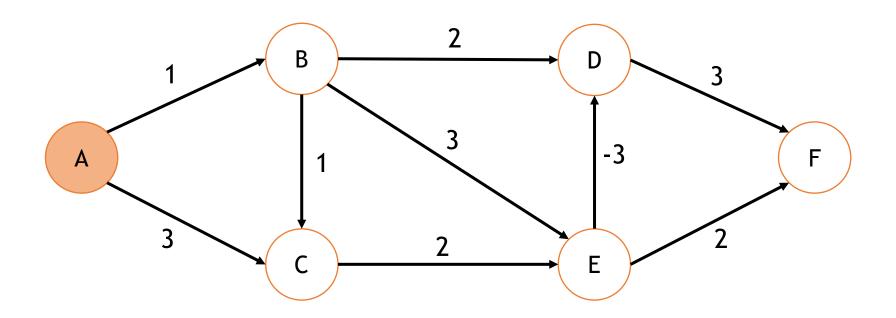




• Inicialização: como no Dijkstra, a distância até a origem é inicializada com 0 e as outras como infinito.







Vértices	Α	В	С	D	Ε	F
Estimativas	0	∞	∞	∞	∞	∞
Precedentes	-	-	-	-	-	-





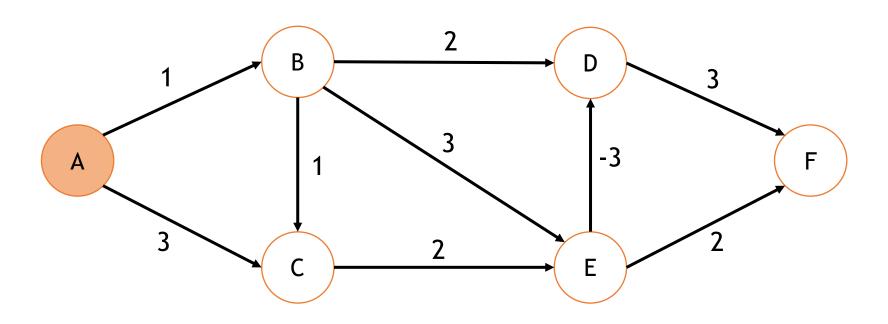
• Relaxamento: a técnica do relaxamento consiste em verificar se pode ser encontrado um caminho mais curto para v passando por um certo vértice u:

```
se d[u] + peso(u, v) < d[v] então
    d[v] = d[u] + peso(u,v)
    p[v] = u</pre>
```

• De forma semelhante ao Dijkstra, isso será feito |V|-1 vezes, porém considerando TODAS as arestas, e não apenas as incidentes no último vértice "fechado".



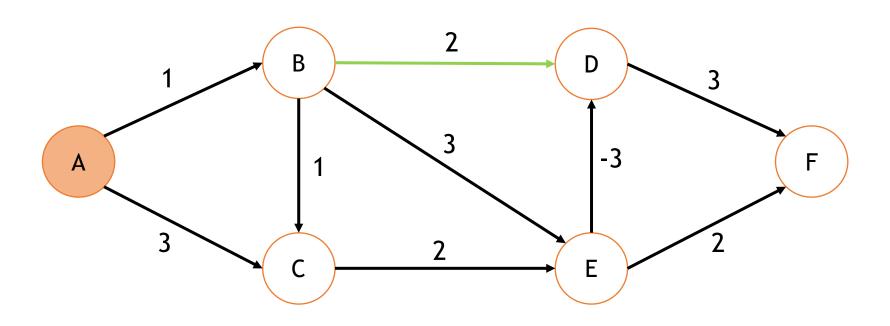




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	∞	∞	∞	∞	∞
Precedentes	-	-	-	-	-	-



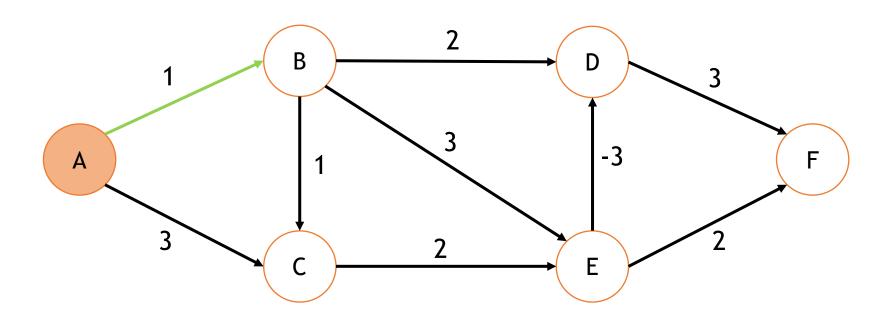




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	∞	∞	∞	∞	∞
Precedentes	-	-	-	-	-	-



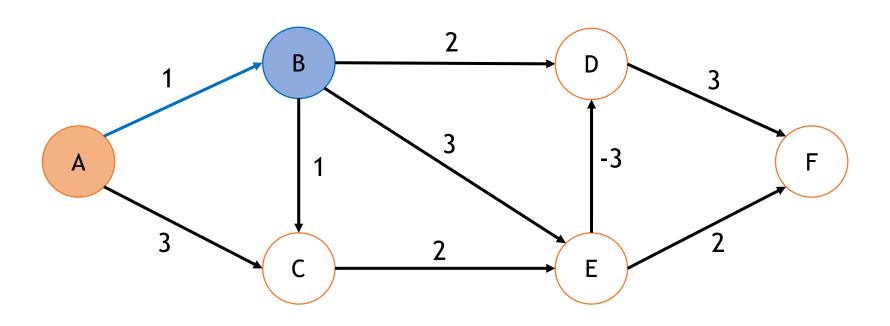




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	∞	∞	∞	∞	∞
Precedentes	-	-	-	-	-	-



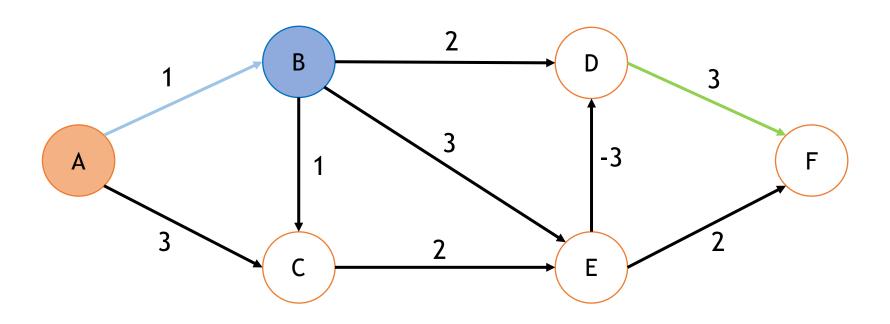




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	1	∞	∞	∞	∞
Precedentes	-	Α	-	-	-	-



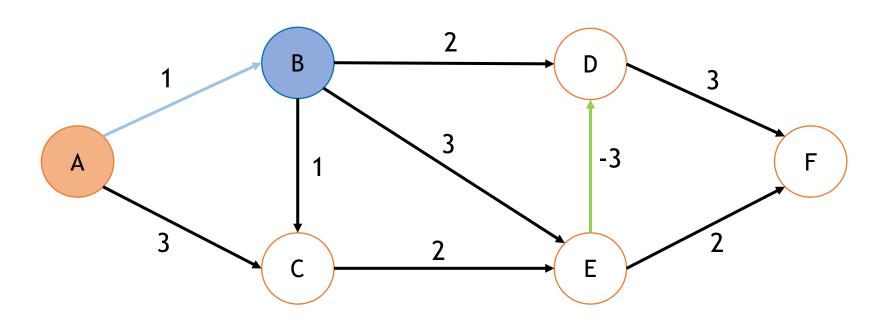




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	1	∞	∞	∞	∞
Precedentes	-	Α	-	-	-	-



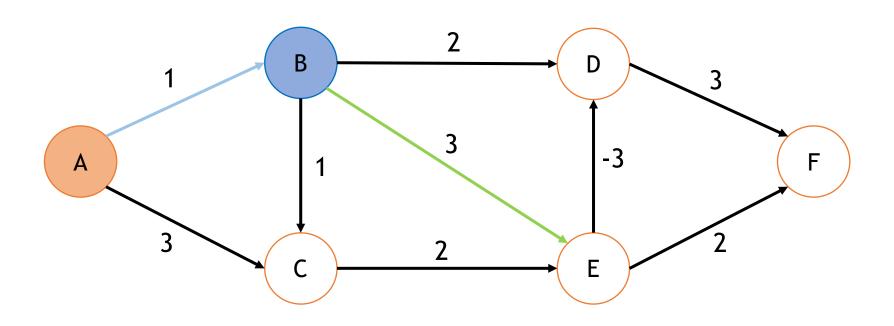




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	1	∞	∞	∞	∞
Precedentes	-	Α	-	-	-	-



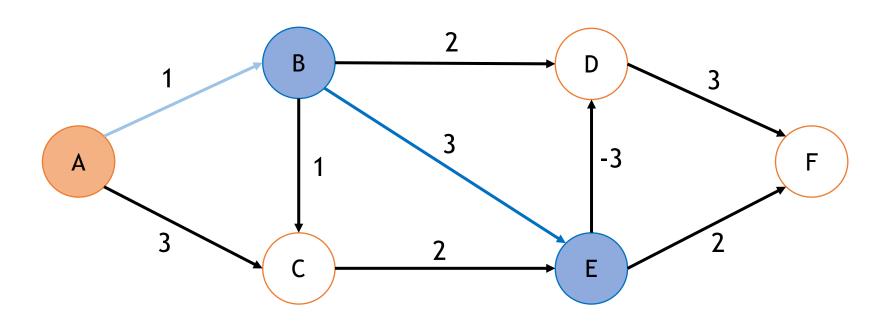




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	1	∞	œ	∞	∞
Precedentes	-	Α	-	-	-	-



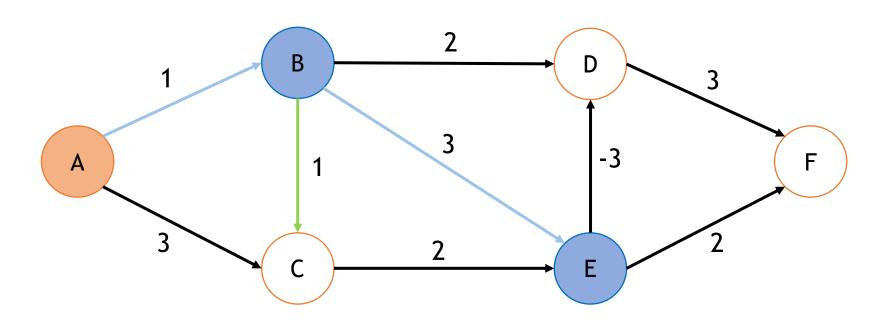




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	1	∞	∞	4	∞
Precedentes	-	A	-	-	В	-





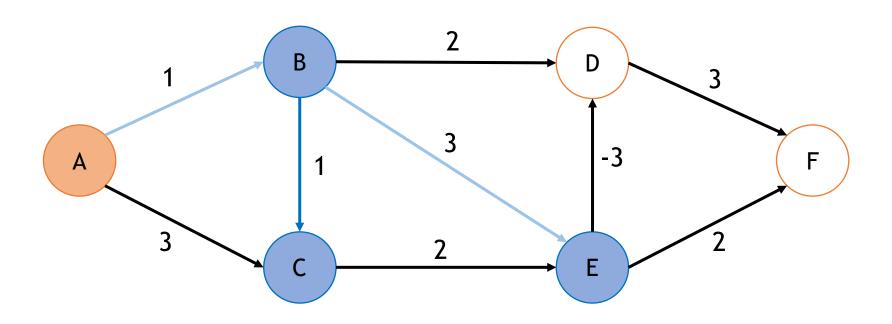


Ordem de
elaxamento:
(B,D)
(D,D)
(A,B)
` ' '
(D,F)
(E,D)
. , ,
(E,F)
(C,E)
,
(B,E)
` ' '
(B,C)
(A,C)
(/(/

Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	1	∞	∞	4	∞
Precedentes	-	Α	-	-	В	-



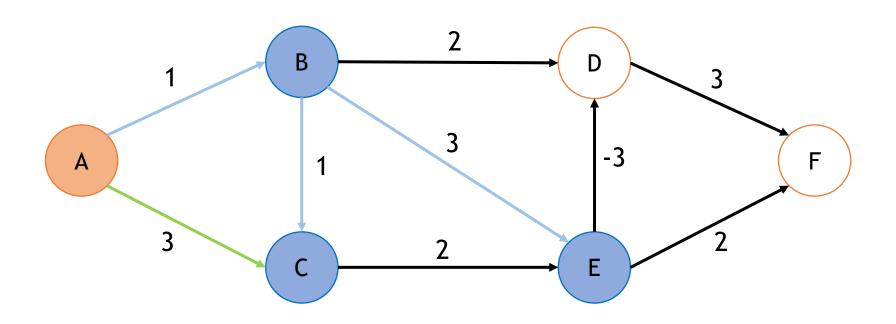




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	1	2	œ	4	∞
Precedentes	-	A	В	-	В	-



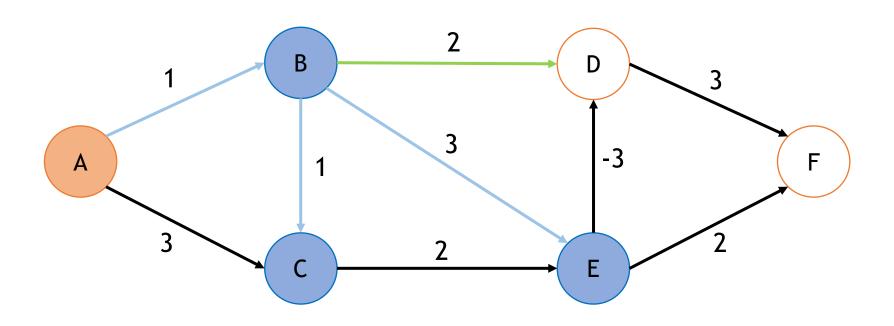




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	1	2	∞	4	∞
Precedentes	-	Α	В	-	В	-



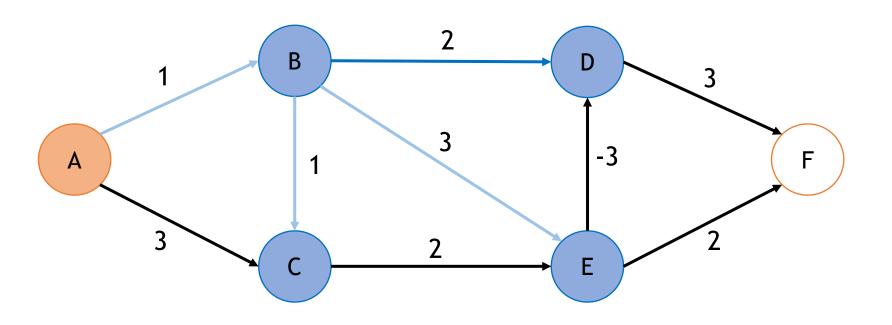




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	1	2	œ	4	∞
Precedentes	-	Α	В	-	В	-



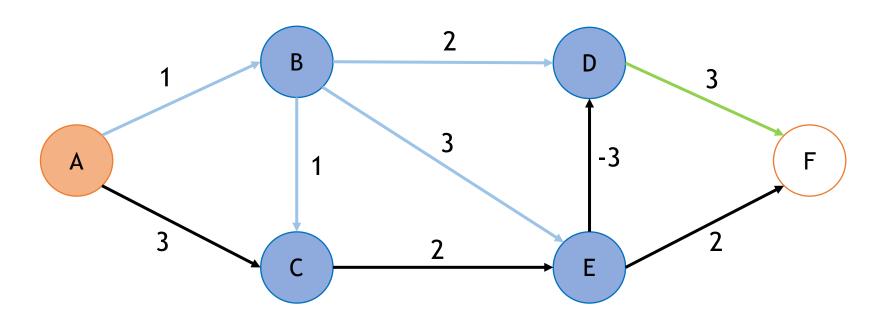




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	1	2	3	4	∞
Precedentes	-	Α	В	В	В	-



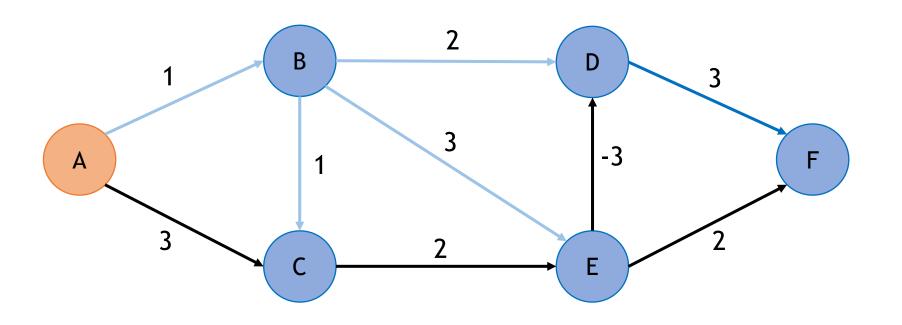




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	1	2	3	4	∞
Precedentes	-	Α	В	В	В	-



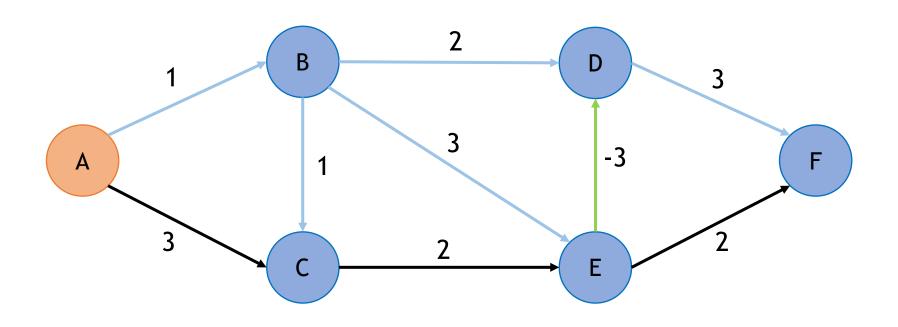




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	1	2	3	4	6
Precedentes	-	Α	В	В	В	D



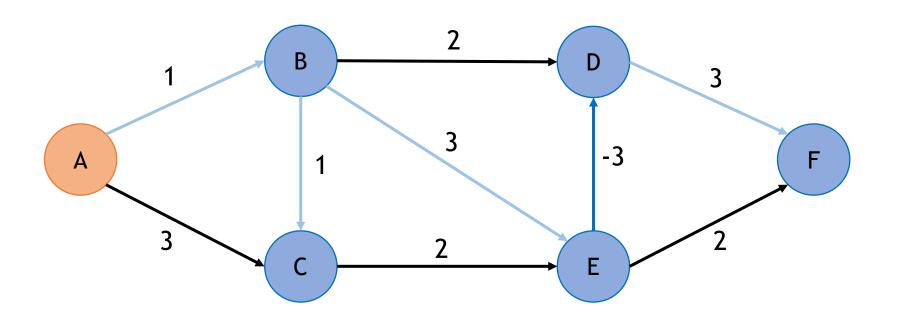




Vértices	A	В	С	D	E	F
Estimativas	0	1	2	3	4	6
Precedentes	-	Α	В	В	В	D



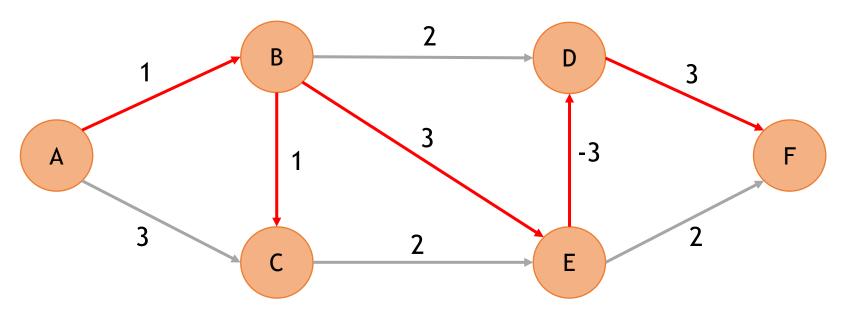




Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	1	2	1	4	6
Precedentes	-	Α	В	E	В	D







No final

Vértices	Α	В	С	D	E	F
Estimativas	0	1	2	1	4	4
Precedentes	-	Α	В	Е	В	D





- Checagem de ciclos negativos: o relaxamento é aplicado mais uma vez.
- Se houver alguma situação em que se encontre caminho melhor, é por que temos a presença de um ciclo negativo.
 - Caso em que sempre pode-se encontrar um caminho menor, ao "andar" mais uma vez pelo ciclo.





```
BellmanFord(G, origem)
    d[v] = infinito, para todo v
    p[v] = -1, para todo v
    d[origem] = 0
    para i de 1 até |V(G)| - 1 faça
        para cada aresta (u,v) de G faça
            relax(u, v, w)
    para cada aresta (u,v) de G faça
        se d[v] > d[u] + peso(u,v)
            retorna FALSE
    retorna TRUE
```





```
bool bellmanFord(int inicial, int n){
    memset(p, -1, sizeof(p));
    for(int i=0; i<n; i++)</pre>
        d[i] = INF;
    d[inicial] = 0;
    for(int i = 0; i < n-1; i++){ //|V|-1 passos
        for(int j = 0; j < n; j++){ //para todas as
            if (d[j] == INF)
                continue;
            for(int k = 0; k < grau[j]; k++){ //arestas (j, k)
                if(d[j] + adj[j][k].w < d[adj[j][k].v])</pre>
                     d[adj[j][k].v] = d[j] + adj[j][k].w;
                     p[adj[j][k].v] = j;
```





```
//Verificando se há ciclo negativo
for(int i=0; i<n; i++){</pre>
    if (d[i] == INF)
        continue;
    for(int j = 0; j < grau[i]; j++){</pre>
        if (d[adj[i][j].v] > d[i] + adj[i][j].w)
             return false;
return true;
```



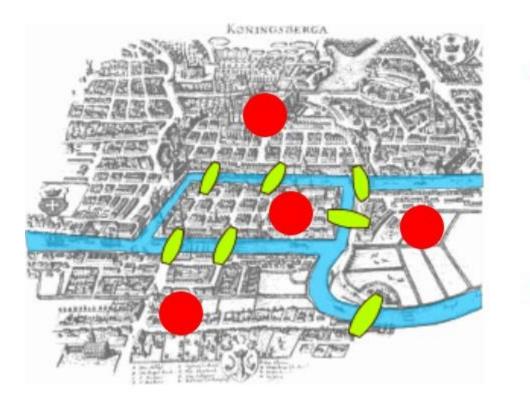


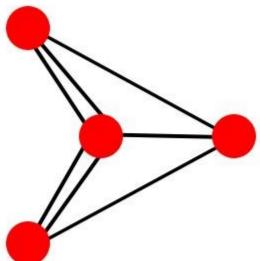
- Um caminho euleriano é um caminho que percorre cada aresta de um grafo exatamente uma vez.
- Um circuito ou **ciclo euleriano** é um caminho euleriano que começa e termina no mesmo vértice.





• As sete pontes de Königsberg









- Ao resolver o problema das sete pontes de Königsberg, Euler descobriu que existem critérios simples para determinar se um multigrafo tem um caminho ou ciclo euleriano:
 - Um multigrafo conexo com, pelo menos, dois vértices tem um ciclo euleriano se, e somente se, cada um de seus vértices tiver grau par.
 - Um multigrafo conexo tem um caminho euleriano (que não seja um ciclo) se, e somente se, tiver exatamente dois vértices de grau ímpar.





- Aplicações em problemas práticos:
 - Problema do carteiro chinês: encontrar um caminho de menor custo que visite cada aresta do grafo ao menos uma vez.
 - Desenho de circuitos.
 - Redes de computadores de distribuição múltipla de dados.
 - Sequenciamento de DNA.

• Problemas:

- CodeForces 508D Tanya and Password
- <u>URI 1671 Código</u>
- URI 1053 Desenho Contínuo

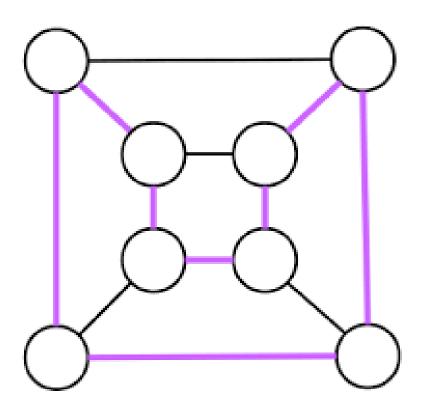




- Um caminho hamiltoniano de um grafo G é um caminho que passa por todos os vértices de G exatamente uma vez.
- Um ciclo hamiltoniano é um caminho hamiltoniano que começa e termina no mesmo vértice.











- A solução desse problema é mais complexa do que o problema do caminho euleriano. Já foram encontradas algumas condições suficientes para dizer se um grafo possui um caminho hamiltoniano, mas nenhuma condição necessária e suficiente.
- O melhor algoritmo conhecido para encontrar um ciclo hamiltoniano (ou determinar se existe) tem complexidade exponencial.

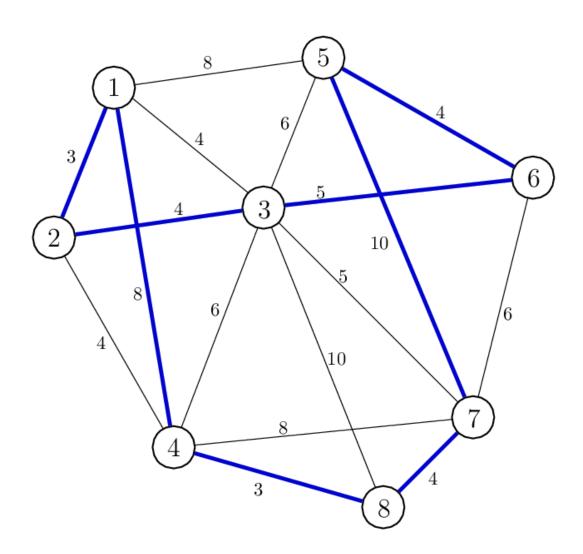




- Problema do Caixeiro Viajante: encontrar a menor rota que um caixeiroviajante deveria tomar para visitar um conjunto de cidades.
- Esse problema se reduz a encontrar um ciclo hamiltoniano em um grafo com o menor custo possível (custo = soma dos pesos das arestas do caminho).











Referências

Aulas de Estrutura de Dados II da Profa Dra Marcia Aparecida Zanoli Meira e Silva.

Matemática Discreta e Suas Aplicações. Kenneth H. Rosen.

Seminário sobre Introdução a Teoria dos Grafos. Davi Neves, Giovani Candido, Luis Morelli e Luiz Sementille.

Biblioteca de códigos de Thiago Alexandre Domingues de Souza.

https://www.ime.usp.br/~pf/algoritmos_para_grafos/aulas/graphs.html

http://www.inf.ufsc.br/grafos/definicoes/definicao.html

https://www.ime.usp.br/~pf/algoritmos_para_grafos/aulas/shortestpaths.html

https://www.ime.usp.br/~pf/algoritmos_para_grafos/aulas/cheapestpaths.html

http://professor.ufabc.edu.br/~leticia.bueno/classes/aa/materiais/caminhominimo.pdf

http://www.inf.ufsc.br/grafos/temas/custo-minimo/dijkstra.html





Referências

https://www.ime.usp.br/~pf/algoritmos_para_grafos/aulas/dijkstra.html

http://www.deinf.ufma.br/~portela/ed211_Dijkstra.pdf

http://www.facom.ufu.br/~madriana/ED2/6-AlgDijkstra.pdf

https://www.ime.usp.br/~pf/algoritmos_para_grafos/aulas/bellman-ford.html

https://www.ic.unicamp.br/~rezende/ensino/mo417/2010s2/Slides/Aula23.pdf

http://www.dt.fee.unicamp.br/~ricfow/IA881/caminhoMinimo.pdf

https://pt.slideshare.net/jackocap/anlise-de-algoritmos-problemas-em-grafos-caminho-mnimo-algoritmo-de-bellmanford