

O problema da conectividade dinâmica em grafos

Gabriel de Russo e Carmo

Instituto de Matemática e Estatística da Universidade de São Paulo



O problema

- No problema da conectividade dinâmica em grafos, estamos interessados em manter um grafo que está sujeito a atualizações e consultas. Uma atualização é uma adição ou remoção de aresta, enquanto uma consulta deseja saber se dois vértices estão conectados. Concretamente, desejamos uma estrutura que permite as seguintes operações:
- ▶ **GRAFODINÂMICO**(n): devolve um grafo G com n vértices e nenhuma aresta.
 - ▶ **CONECTADO**(G, v, w): devolve **SIM** se v, w estão conectados em G e **NÃO** caso contrário.
 - ▶ **ADICIONE**(G, vw): adiciona a aresta vw em G . Supõe que vw não está em G .
 - ▶ **REMOVA**(G, vw): remove a aresta vw de G . Supõe que vw está em G .

Objetivos

1. Entender o problema e apresentar uma solução de forma detalhada. Grande parte dos artigos que tratam do problema são de alto nível e deixam de lado detalhes importantes da implementação.
2. Implementar a solução numa linguagem de programação moderna.
3. Testar seu desempenho na prática.

Florestas geradoras

Uma **floresta geradora** de um grafo é um subgrafo que contém uma árvore geradora de cada um de seus componentes. Equivalentemente, uma floresta geradora é um subgrafo acíclico maximal. A figura 1 ilustra o conceito. Arestas pontilhadas são arestas do grafo que não estão na floresta.

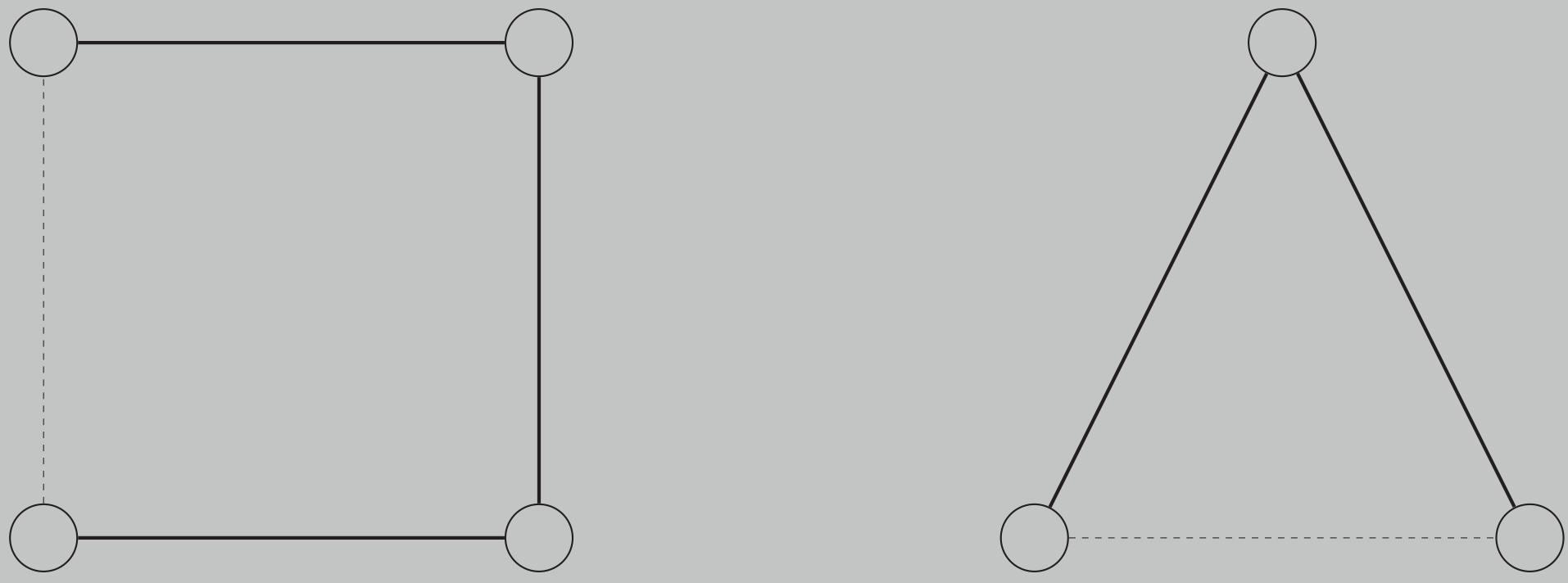


Figura 1: Exemplo de floresta geradora.

Estrutura de HDT

Para resolver o problema da conectividade dinâmica num grafo G , mantemos diversas florestas geradoras de G [1]. Intuitivamente, desejamos uma floresta geradora F de G para fazer consultas de conectividade. Chamamos as arestas que estão numa floresta de **arestas de árvore**. Todas as outras arestas são chamadas de **arestas reservas**. Ao se remover uma aresta de árvore, a maior parte do esforço está na procura de uma **arestas substituta**, isto é, uma aresta reserva que pode substituir a aresta de árvore recém-removida nas floresta.

Implementação

A estrutura foi implementada em C++ e seu código está disponível em <https://github.com/gabrielrussoc/mac499>. O diagrama da figura 2 ilustra a representação da estrutura.

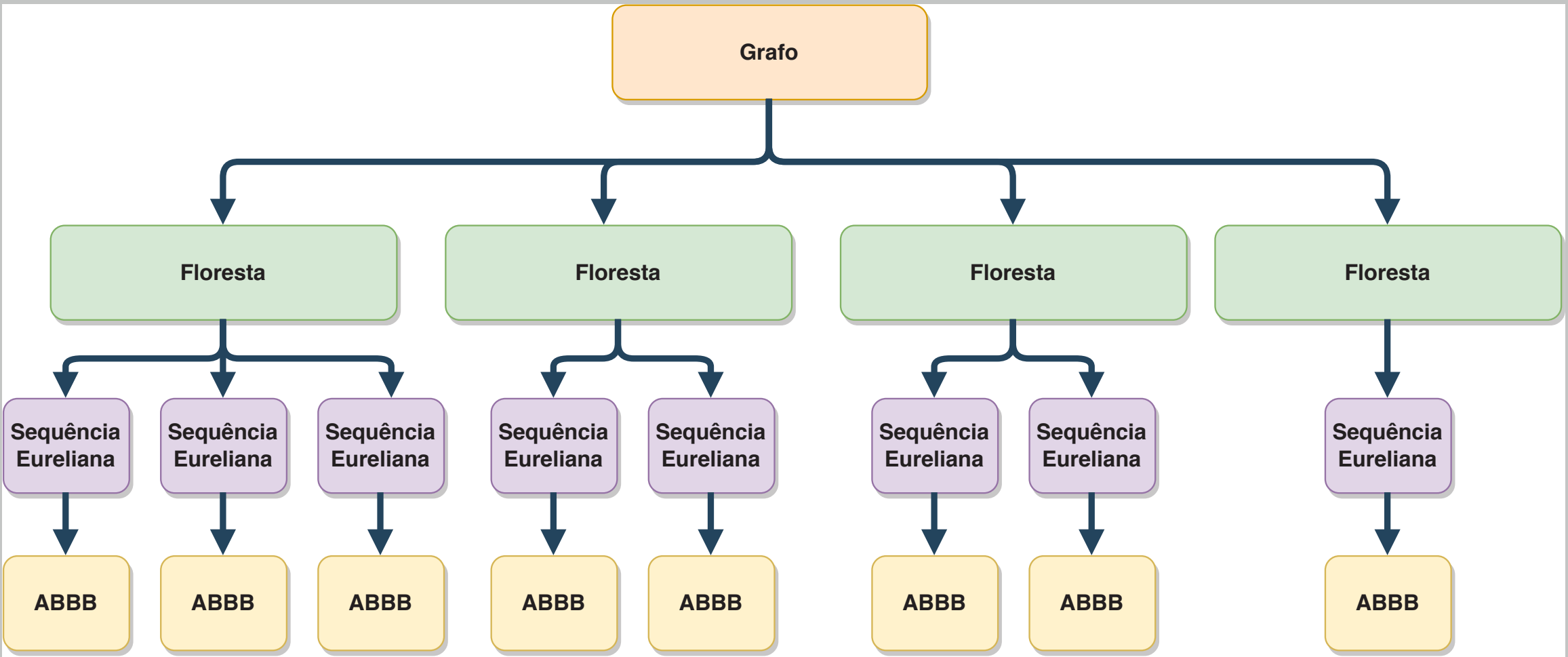


Figura 2: Diagrama da representação da estrutura

Florestas dinâmicas

Para resolver o problema da conectividade dinâmica restrito à florestas, usamos o fato de que cada componente da floresta é uma árvore. Definimos a **sequência eureliana** [2] de uma árvore T enraizada num vértice r por uma trilha eureliana de T começando em r . Uma possível sequência eureliana da árvore da figura 3 é AA AB BB BE EE EB BA AC CC CF FF FC CG GG GC CA AD DD DA.

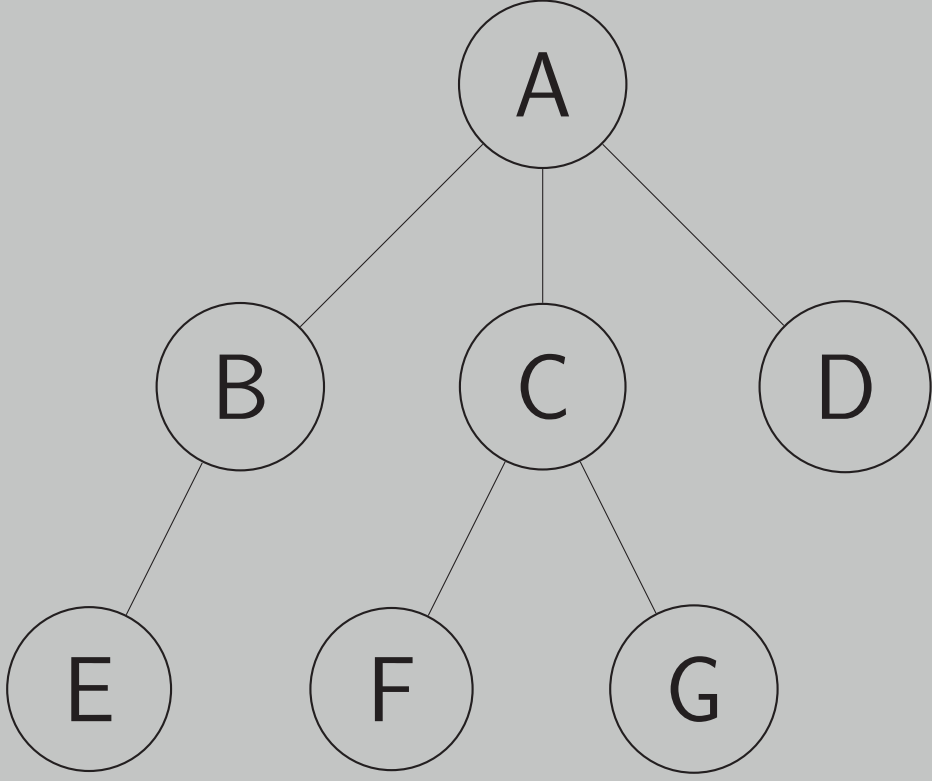


Figura 3: Árvore enraizada no vértice A

Tanto adicionar uma aresta que liga duas árvores disjuntas quanto remover uma aresta de uma árvore se reduz a um número constante de concatenações e fatiamentos de suas sequências eurelianas.

Sequências

Representamos sequências por árvores de busca binária implícitas. Essas árvores tem como chave as posições dos elementos em ordem. Uma possível árvore da sequência BRASIL está ilustrada na figura 4.

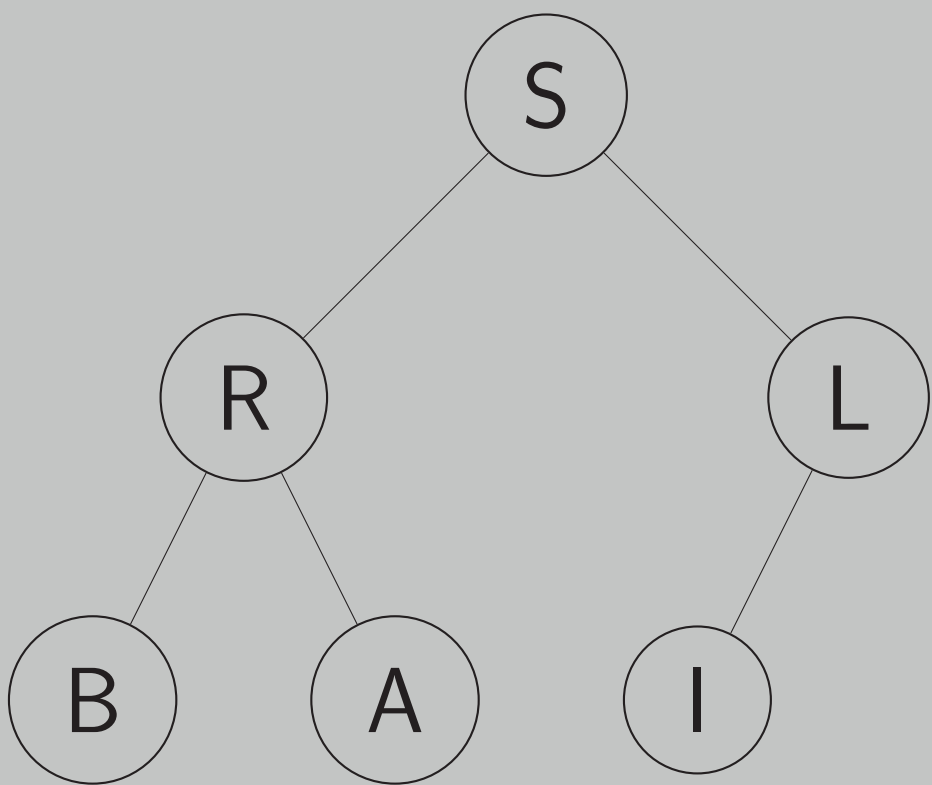


Figura 4: Árvore de busca binária da sequência BRASIL.

Usando árvores balanceadas, como por exemplo árvores rubros-negras, é possível concatenar e fatiar sequências em tempo $O(\lg n)$ [3].

Desempenho

A eficiência da estrutura foi testada na prática. A figura 5 mostra o desempenho médio das operações **ADICIONE** e **CONECTADO**.

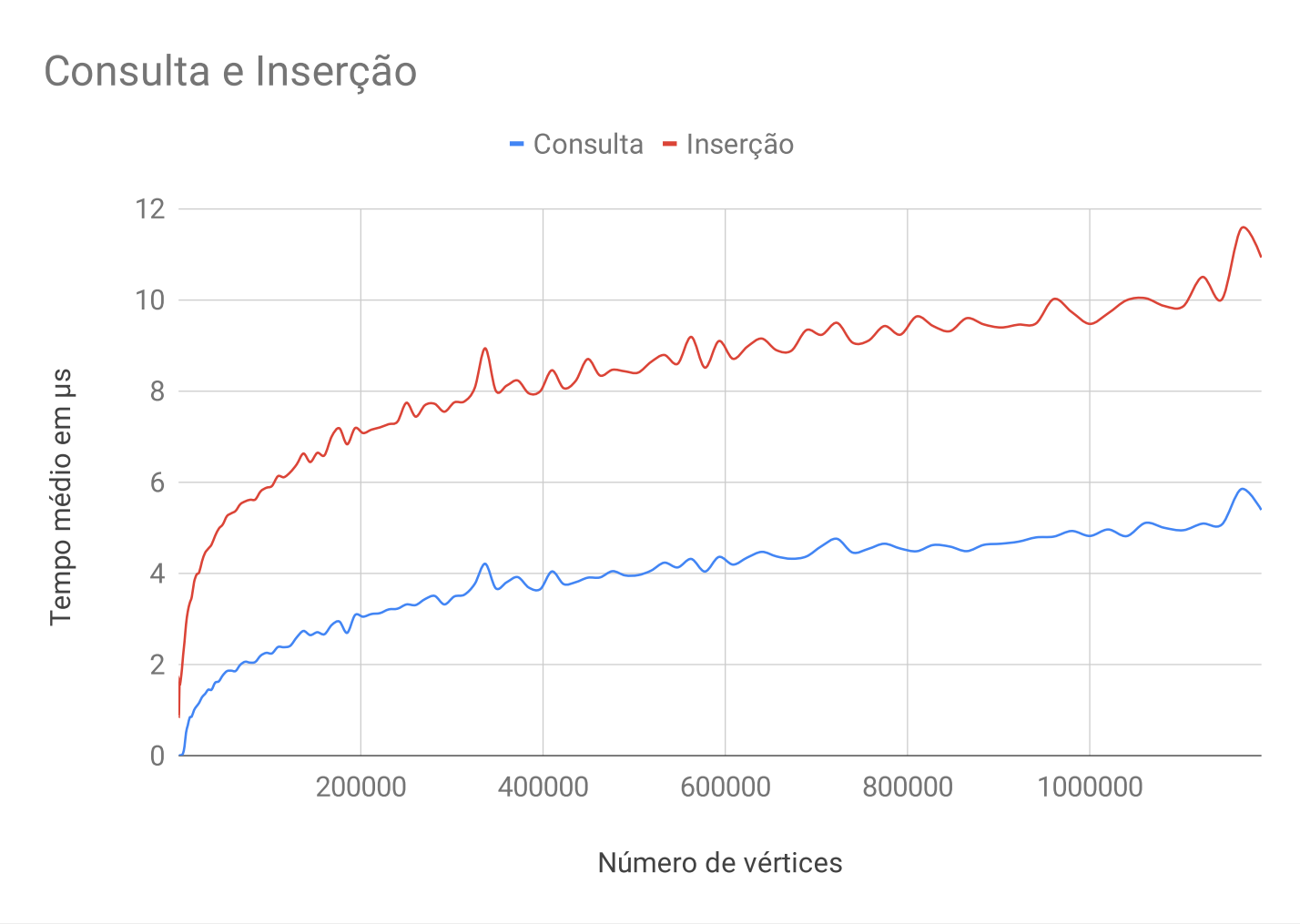


Figura 5: Desempenho médio das operações **ADICIONE** e **CONECTADO**.

Referências

[1] Jacob Holm, Kristian de Lichtenberg, and Mikkell Thorup. Poly-logarithmic deterministic fully-dynamic algorithms for connectivity, minimum spanning tree, 2-edge, and biconnectivity. *J. ACM*, 48(4):723–760, July 2001.

[2] Monika Rauch Henzinger and Valerie King. Randomized dynamic graph algorithms with polylogarithmic time per operation. In *Proceedings of the Twenty-seventh Annual ACM Symposium on Theory of Computing, STOC '95*, pages 519–527, New York, NY, USA, 1995. ACM.

[3] Thomas H. Cormen, Charles E. Leiserson, Ronald L. Rivest, and Clifford Stein. *Introduction to Algorithms, Third Edition*. The MIT Press, 3rd edition, 2009.

Veja mais

A monografia e outras informações estão disponível em <https://linux.ime.usp.br/~gabrielrc/mac0499/>.