

Grafos Búsqueda

MSc Edson Ticona Zegarra

Taller avanzado 2025

Contenido

Introducción

Representación de grafos

Búsqueda en grafos

BFS

DFS

Contenido

Introducción

Representación de grafos

Búsqueda en grafos

BFS

DFS

Grafo

- Un grafo es un par $G = (V, E)$ de conjuntos tal que $E \subset V^2$

Grafo

- ▶ Un grafo es un par $G = (V, E)$ de conjuntos tal que $E \subset V^2$
- ▶ Así, todo elemento de E es un subconjunto de 2 elementos de V . Los elementos de V son los vértices y los elementos de E son sus aristas.

Grafo

- ▶ Un grafo es un par $G = (V, E)$ de conjuntos tal que $E \subset V^2$
- ▶ Así, todo elemento de E es un subconjunto de 2 elementos de V . Los elementos de V son los vértices y los elementos de E son sus aristas.
- ▶ Los vértices de G son denotados por $V(G)$ y sus aristas por $E(G)$

Grafo

- ▶ Un grafo es un par $G = (V, E)$ de conjuntos tal que $E \subset V^2$
- ▶ Así, todo elemento de E es un subconjunto de 2 elementos de V . Los elementos de V son los vértices y los elementos de E son sus aristas.
- ▶ Los vértices de G son denotados por $V(G)$ y sus aristas por $E(G)$
- ▶ Un vértice v es incidente con una arista e si $v \in e$

Grafo

- ▶ Un grafo es un par $G = (V, E)$ de conjuntos tal que $E \subset V^2$
- ▶ Así, todo elemento de E es un subconjunto de 2 elementos de V . Los elementos de V son los vértices y los elementos de E son sus aristas.
- ▶ Los vértices de G son denotados por $V(G)$ y sus aristas por $E(G)$
- ▶ Un vértice v es incidente con una arista e si $v \in e$
- ▶ El conjunto de vértices adyacentes a v se denota por $E(v)$

Grafo

- ▶ Un grafo es un par $G = (V, E)$ de conjuntos tal que $E \subset V^2$
- ▶ Así, todo elemento de E es un subconjunto de 2 elementos de V . Los elementos de V son los vértices y los elementos de E son sus aristas.
- ▶ Los vértices de G son denotados por $V(G)$ y sus aristas por $E(G)$
- ▶ Un vértice v es incidente con una arista e si $v \in e$
- ▶ El conjunto de vértices adyacentes a v se denota por $E(v)$
- ▶ El grado $d_G(v)$ o $d(v)$ de un vértice es el número $|E(v)|$ de aristas en v

Grafo

- ▶ Un grafo es un par $G = (V, E)$ de conjuntos tal que $E \subset V^2$
- ▶ Así, todo elemento de E es un subconjunto de 2 elementos de V . Los elementos de V son los vértices y los elementos de E son sus aristas.
- ▶ Los vértices de G son denotados por $V(G)$ y sus aristas por $E(G)$
- ▶ Un vértice v es incidente con una arista e si $v \in e$
- ▶ El conjunto de vértices adyacentes a v se denota por $E(v)$
- ▶ El grado $d_G(v)$ o $d(v)$ de un vértice es el número $|E(v)|$ de aristas en v
- ▶ Dos vértices u, v son adyacentes si existe una arista $e = \{u, v\}$

Caminos y ciclos

- Un *camino* es un grafo no vacío $P = (V, E)$, tal que $V = \{x_0, x_1, \dots, x_k\}$ y $E = \{x_0x_1, x_1x_2, \dots, x_{k-1}x_k\}$

Caminos y ciclos

- ▶ Un *camino* es un grafo no vacío $P = (V, E)$, tal que $V = \{x_0, x_1, \dots, x_k\}$ y $E = \{x_0x_1, x_1x_2, \dots, x_{k-1}x_k\}$
- ▶ Donde todo x_i es diferente. El número de aristas de un camino es su tamaño o longitud

Caminos y ciclos

- ▶ Un *camino* es un grafo no vacío $P = (V, E)$, tal que $V = \{x_0, x_1, \dots, x_k\}$ y $E = \{x_0x_1, x_1x_2, \dots, x_{k-1}x_k\}$
- ▶ Donde todo x_i es diferente. El número de aristas de un camino es su tamaño o longitud
- ▶ Si $P = x_0, \dots, x_{k-1}$ es un camino y $k \geq 3$, entonces el grafo $C = P + x_{k-1}x_0$ es llamado de *ciclo*

Conectividad

- ▶ Se dice que un grafo G está *conectado* si existe un camino entre cualquier par de vértices

Conectividad

- ▶ Se dice que un grafo G está *conectado* si existe un camino entre cualquier par de vértices
- ▶ Un subgrafo maximal conectado de G es llamado de *componente* de G

Árboles y Florestas

- Un grafo acíclico es llamado de *floresta*

Árboles y Florestas

- ▶ Un grafo acíclico es llamado de *floresta*
- ▶ Un floresta conectada es llamada de *árbol*

Árboles y Florestas

- ▶ Un grafo acíclico es llamado de *floresta*
- ▶ Un floresta conectada es llamada de *árbol*
- ▶ Es decir, una floresta es un grafo cuyos componentes son árboles.

Árboles y Florestas

- ▶ Un grafo acíclico es llamado de *floresta*
- ▶ Un floresta conectada es llamada de *árbol*
- ▶ Es decir, una floresta es un grafo cuyos componentes son árboles.
- ▶ Los vértices de grado 1 de un árbol son *hojas* (*leaves*)

Árboles y Florestas: definiciones

- ▶ Todo par de vértices de un árbol T está conectado por un camino único

Árboles y Florestas: definiciones

- ▶ Todo par de vértices de un árbol T está conectado por un camino único
- ▶ T está minimamente conectado, es decir, T está conectado pero $T - e$ esta desconectado para cualquier $e \in T$

Árboles y Florestas: definiciones

- ▶ Todo par de vértices de un árbol T está conectado por un camino único
- ▶ T está minimamente conectado, es decir, T está conectado pero $T - e$ esta desconectado para cualquier $e \in T$
- ▶ T is maximalmente acíclico, es decir, T **no** tiene ciclos pero $T + xy$ tiene ciclos para cualquier par de vértices no adyacentes $x, y \in T$

Árboles y Florestas: definiciones

- Sea T un árbol enraizado en r y sea x un vértice cualquier. Se llama de *ancestro* a todo vértice y tal que y se encuentra en el camino entre r y x

Árboles y Florestas: definiciones

- ▶ Sea T un árbol enraizado en r y sea x un vértice cualquier. Se llama de *ancestro* a todo vértice y tal que y se encuentra en el camino entre r y x
- ▶ Así mismo, se llama a x de *decendiente* de y

Representación de grafos

- ▶ Matriz de adyacencia: `int AM[n] [n]`

Representación de grafos

- ▶ Matriz de adyacencia: `int AM[n][n]`
- ▶ Lista de adyacencia: `vector<vector<pair<int,int>>> al`.
Cada par guarda el índice y el peso de la arista

Representación de grafos

- ▶ Matriz de adyacencia: `int AM[n][n]`
- ▶ Lista de adyacencia: `vector<vector<pair<int,int>> al`.
Cada par guarda el índice y el peso de la arista
- ▶ Lista de aristas: `vector<tuple<int, int, in>> el`. Cada tupla guarda el peso, y las aristas

Grafos implícitos

- ▶ Algunos grafos no son almacenados directamente, sino que son generados explícitamente en alguna operación

Grafos implícitos

- ▶ Algunos grafos no son almacenados directamente, sino que son generados explícitamente en alguna operación
- ▶ Estos grafos se conocen como grafos *implícitos*

Grafos implícitos

- ▶ Algunos grafos no son almacenados directamente, sino que son generados explícitamente en alguna operación
- ▶ Estos grafos se conocen como grafos *implícitos*
- ▶ Por ejemplo, navegar una grilla 2D, un tablero de ajedrez, etc

Breadth First Search: Búsqueda en amplitud

```
toVisit.push(u) ;           // toVisit es una cola, nodo u
arbitrario
while !toVisit.empty() do
    u = toVisit.front() ;
    for  $v \in E(u)$  do
        if !visited(v) then
            toVisit.push(v) ;
            dist[v] = dist [u] + 1 ;
            parent[v] = u ;
            mark u as visited ;
        end
    end
    toVisit.pop()
end
```

Breadth First Search: Búsqueda en amplitud

- ▶ La complejidad temporal es $O(|V| + |E|)$

Breadth First Search: Búsqueda en amplitud

- ▶ La complejidad temporal es $O(|V| + |E|)$
- ▶ La complejidad espacial es $O(|V|)$

Caminos mínimos

- ▶ Para grafos sin pesos, BFS encuentra la distancia mínima $\delta(s, v)$ entre s y v , definiendo la distancia como el tamaño del camino entre s y v , $\forall v \in V(G)$

Caminos mínimos

- ▶ Para grafos sin pesos, BFS encuentra la distancia mínima $\delta(s, v)$ entre s y v , definiendo la distancia como el tamaño del camino entre s y v , $\forall v \in V(G)$
- ▶ En el pseudocódigo, $\delta(s, u)$ será $dist[u]$ donde s es el vértice de inicio

Breadth-first Tree

- El orden de visita de los vértices define un *breadth-first tree*.

Breadth-first Tree

- ▶ El orden de visita de los vértices define un *breadth-first tree*.
- ▶ Definimos el breadth-first tree como $G_\pi = (V_\pi, E_\pi)$ tal que
$$V_\pi = \{v \in V : v.parent \neq NIL\} \cup \{s\} \text{ y}$$
$$E_\pi = \{(v.parent, v) : v \in V_\pi - \{s\}\}$$

Breadth-first Tree

- ▶ El orden de visita de los vértices define un *breadth-first tree*.
- ▶ Definimos el breadth-first tree como $G_\pi = (V_\pi, E_\pi)$ tal que $V_\pi = \{v \in V : v.parent \neq NIL\} \cup \{s\}$ y $E_\pi = \{(v.parent, v) : v \in V_\pi - \{s\}\}$
- ▶ La estructura *parent* contiene el breadth-first tree enraizado en s

Breadth-first Tree

- ▶ El orden de visita de los vértices define un *breadth-first tree*.
- ▶ Definimos el breadth-first tree como $G_\pi = (V_\pi, E_\pi)$ tal que $V_\pi = \{v \in V : v.parent \neq NIL\} \cup \{s\}$ y $E_\pi = \{(v.parent, v) : v \in V_\pi - \{s\}\}$
- ▶ La estructura *parent* contiene el breadth-first tree enraizado en s
- ▶ G_π consiste de los vértices alcanzables desde s y a su vez contiene un camino único de s a v , siendo el camino mínimo

Breadth-first Tree: Imprimir camino

```
input :  $G, s, v$  :  $G$  grafo, camino de  $s$  a  $v$   
if  $v == s$  then  
| print  $s$   
end  
else  
| if  $v.parent == NIL$  then  
| | print "no path"  
| end  
| else  
| | PrintPath( $G, s, v.parent$ )  
| | print  $v$   
| end  
end
```


Depth First Search: Búsqueda en profundidad

toVisit.push(u) ; // *toVisit* es una pila y se comienza en un vértice arbitrario *u*

while !*toVisit.empty()* **do**

u = toVisit.front() /* *Adj(u)* adyacentes a *u* */

for $v \in \text{Adj}(u)$ **do**

 /* colorear los vértices */

if !*visited(v)* **then**

toVisit.push(v) ;

parent[v] = u ;

 mark *u* as visited ;

end

end

toVisit.pop()

end

Depth First Search (DFS): Búsqueda en profundidad

```
mark  $u$  as visited
 $u.d \leftarrow time++$ 
for  $v \in Adj(u)$  do
    if  $!visited(v)$  then
         $parent[v] = u$ 
         $DFS(v)$ 
    end
end
 $u.f \leftarrow ++time$ 
```

Depth First Search: Búsqueda en amplitud

- ▶ $u.d$ es el tiempo de *discovery*

Depth First Search: Búsqueda en amplitud

- ▶ $u.d$ es el tiempo de *discovery*
- ▶ $u.f$ es el tiempo de *finalización*

Depth First Search: Búsqueda en amplitud

- ▶ $u.d$ es el tiempo de *discovery*
- ▶ $u.f$ es el tiempo de *finalización*
- ▶ La complejidad temporal es $O(|V| + |E|)$

Depth First Search: Búsqueda en amplitud

- ▶ $u.d$ es el tiempo de *discovery*
- ▶ $u.f$ es el tiempo de *finalización*
- ▶ La complejidad temporal es $O(|V| + |E|)$
- ▶ La complejidad espacial es $O(|V|)$

Depth First Search (DFS): Clasificación de aristas

- **Tree edges:** aristas en el grafo G_π , siendo G_π el *depth-first tree*

Depth First Search (DFS): Clasificación de aristas

- ▶ **Tree edges:** aristas en el grafo G_π , siendo G_π el *depth-first tree*
- ▶ **Back edges:** aristas conectando un vértice u a un ancestro v en un *depth-first tree*

Depth First Search (DFS): Clasificación de aristas

- ▶ **Tree edges:** aristas en el grafo G_π , siendo G_π el *depth-first tree*
- ▶ **Back edges:** aristas conectando un vértice u a un ancestro v en un *depth-first tree*
- ▶ **Forward edges:** aristas conectando un vértice u a un decendiente v en un *depth-first tree*

Depth First Search (DFS): Clasificación de aristas

- ▶ **Tree edges:** aristas en el grafo G_π , siendo G_π el *depth-first tree*
- ▶ **Back edges:** aristas conectando un vértice u a un ancestro v en un *depth-first tree*
- ▶ **Forward edges:** aristas conectando un vértice u a un descendiente v en un *depth-first tree*
- ▶ **Cross edges:** el resto de aristas

Orden topológico

- Un ordenamiento topológico se define para un grafo dirigido acíclico (DAG en inglés)

Orden topológico

- ▶ Un ordenamiento topológico se define para un grafo dirigido acíclico (DAG en inglés)
- ▶ Los vértices aparecen de manera ordenada