# Grafos

## **Travessias**

#### Descrissão

 dfs: (Depth-First Search) Travessia por profundidade complexidade O(N) sendo N o número de arestas do vértice u

 bfs: (Breadth-First Search) Travessia por largura; Armazena no vetor dist, a distância do vertive u para os demais vertice; o próprio vértice e vértices que não foram visitados tem distância 0; complexidade
 O(N) sendo N o número de arestas do vértice u

```
#define MAXN 1009
bitset<MAXN> visited;
vector<int> adj_list[MAXN];
void dfs(int u){
    visited[u]=true;
    for(auto v:adj_list[u]){
        if(not visited[v]){
            dfs(v);
        }
    }
}
int dist[MAXN];
void bfs(int u){
    queue<int> q;
    q.push(u);
    visited[u]=true;
    memset(&dist, 0, sizeof dist);
    while(not q.empty()){
        auto x = q.front();
        q.pop();
        for(auto v:adj_lis[x]){
            if(visited[v]) continue;
            visited[v]=true;
            dist[v] = dist[x]+1;
            q.push(v);
    }
}
```

## Caminhos mínimos

Calucla o caminho mínimo de **s para t** em um grafo com **n** arestas numeradas de **1 a n**. Armazena em **a** aresta antecessora a **x**, desse modo pode-se recuperar o caminho mínimo.

```
//Macros
#define ff first
#define ss second
using ii = pair<int, int>;
const int INF = 1e9;
```

#### Algoritmo de Bellman-Ford

Tambem pode verificar se o grafo tem cíclo negativo; Complexidade O(VE)

```
#define MAXN 1009
vector<ii> adj_list[MAXN];
int dist[MAXN];
int pred[MAXN];
int bellmanford(int s, int t, int n){
    for(int i=1; i<=n; ++i){
        dist[i]=INF;
        pred[i]=-1;
    }
    dist[s]=0; pred[s]=s;
    bool has_negative_cicle = false;
    for(int i=1; i<=n; ++i){
        for(int u=1; u<=n; ++u){
            for(auto x:adj_list[u]){
                auto v=x.ff, w=x.ss;
                if(i==n and dist[v]>dist[u]+w)
                    has_negative_cicle=true;
                else{
                    if(dist[v]>dist[u]+w){
                         dist[v] = dist[u]+w;
                         pred[v] = u;
                    }
                }
            }
        }
    return dist[t];
}
```

#### Shortest Path Faster Algorithm (SPFA)

Otimização do algorítimo de Bellman-Ford. Retorna -1 se o grafo tiver ciclo negativo. Complexidade média igual ao algorítimo de dijkstra, no pior caso O(VE);

```
#define MAXN 100009
vector<ii> adj_list[MAXN];
int dist[MAXN];
bool inq[MAXN];
int vis[MAXN];
int pred[MAXN];
int spfa(int s, int t, int n){
    for(int i=1; i<=n; ++i){
        dist[i] = INF;
        pred[i]=-1;
    }
    memset(&inq, false, sizeof inq);
    memset(&vis, 0, sizeof vis);
    dist[s]=0; pred[s]=s;
    queue<int> q;
    q.push(s);
    inq[s]=true;
    while(not q.empty()){
        int u=q.front(); q.pop();
        if(vis[u]>n) return -1;
        inq[u] = false;
        for(auto x:adj_list[u]){
            auto v=x.ff, w=x.ss;
            if(dist[u]+w<dist[v]){</pre>
                dist[v]=dist[u]+w;
                pred[v]=u;
                if(not inq[v]){
                     ++vis[v]; q.push(v);
                     inq[v] = true;
                }
            }
        }
    return dist[t];
}
```

### Algoritmo de Dijkstra

Tem complexidade melhor que os outros algorítimos porém, **assume que o grafo não contém ciclo negativo**, essa implementação aceita arestas negativas; Complexidade **O(V log V + E)** 

```
#define MAXN 100009
vector<ii> adj_list[MAXN];
int dist[MAXN];
int pred[MAXN];
bitset<MAXN> visited;
int dijkstra(int s, int t, int n){
        for(int i=1; i<=n; ++i){
                dist[i]=INF;
                pred[i]=-1;
        visited.reset();
        dist[s]=0; pred[s]=s;
        set<ii>> pq;
        pq.insert(ii(0, s));
        while(not pq.empty()){
                auto u = pq.begin()->second;
                pq.erase(pq.begin());
                if(visited[u]) continue;
                for(auto x:adj_list[u]){
                         auto v=x.ff, w=x.ss;
                         if(dist[v]>dist[u]+w){
                                 pq.erase(ii(dist[v], v));
                                 dist[v]=dist[u]+w;
                                 pred[v]=u;
                                 pq.insert(ii(dist[v], v));
                         }
                }
        }
        return dist[t];
}
```