

# Busca em Grafos e o Algoritmo de Dijkstra

Algoritmos e Estruturas de Dados - EC

June 27, 2014

# O que já vimos sobre Grafos e Buscas : Representações

## Definição Matemática

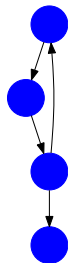
Um Grafo  $G$  é formado por um conjunto  $V$  de vértices e  $E$  de arestas.  $G = (V, E)$ .

Arestas são definidas pelo par de vértices conectados por ela,  $e_i = (u, v)$ . Arestas podem ser direcionadas, não direcionadas, podem ter peso, capacidade ou outros valores específicos do problema modelado pelo Grafo.

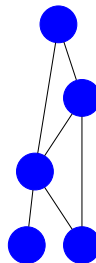
# O que já vimos sobre Grafos e Buscas : Representações

## Representação gráfica

Representamos o conjunto de vértices por círculos e as arestas por arcos ligando esses círculos.



Grafo direcionado

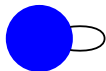


Não direcionado

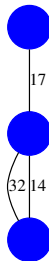
# O que já vimos sobre Grafos e Buscas : Representações

## Representação gráfica

Representamos o conjunto de vértices por círculos e as arestas por arcos ligando esses círculos.



Um loop



Arestas múltiplas e com peso

# O que já vimos sobre Grafos e Buscas : Representações

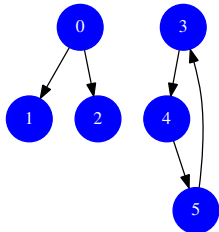
## Representação Computacional

Para implementar um grafo, podemos escolher entre as estratégias da *Matriz de Adjacência* ou da *Lista de Incidência*.

# O que já vimos sobre Grafos e Buscas : Representações

## Matriz de Adjacência

É uma matriz  $|V| \times |V|$  em que a célula  $(i,j)$  tem valor 1 se existe uma aresta entre os vértices  $(i,j)$  no grafo. Caso contrário, o valor da célula é 0.

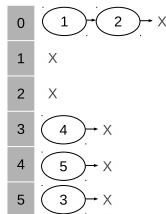
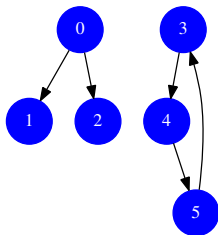


	0	1	2	3	4	5
0	0	1	1	0	0	0
1	0	0	0	0	0	0
2	0	0	0	0	0	0
3	0	0	0	0	1	0
4	0	0	0	0	0	1
5	0	0	0	1	0	0

# O que já vimos sobre Grafos e Buscas : Representações

## Lista de Incidência

É uma versão compacta da matriz de adjacência. Consiste de  $|V|$  listas, uma para cada vértice do grafo. Cada elemento da  $i$ -ésima lista representa um dos vizinhos do vértice  $i$  no grafo.



# O que já vimos sobre Grafos e Buscas : Buscas

## Buscas

- Vimos que o objetivo de se fazer uma busca em um grafo é percorrer todos os seus vértices e todas as suas arestas de forma sistemática. Nesse processo devemos ter cuidado para evitar repetições, tanto de vértices quanto de arestas. No final, teremos uma **Árvore** formada pelas arestas que percorremos.
- Vimos que o algoritmo básico de busca escolhe um vértice inicial e percorre arestas incidentes a vértices visitados. Percebemos que, dependendo do critério de escolha dessas arestas, podemos ter resultados diferentes.



# O que já vimos sobre Grafos e Buscas : Buscas

## Busca em Profundidade

- Na busca em profundidade alteramos o algoritmo básico de busca para percorrer arestas incidentes ao vértice **mais recentemente** visitado que ainda possui arestas não marcadas.
- Vimos que podemos encontrar o vértice mais recentemente visitado utilizando uma pilha (fácil). Alternativamente podemos implementar a busca em profundidade utilizando recursão (ainda mais fácil).

## Busca em Largura

- Na busca em largura tentamos percorrer primeiro as arestas incidentes ao vértice **menos recentemente** visitado que ainda possui arestas não marcadas.
- Vimos que a maneira natural de implementar a busca em largura é utilizando uma fila.

## Aplicações das Buscas

Por fim, vimos que as buscas podem ser utilizadas para resolver problemas importantes de grafos:

- Determinar se um grafo é conexo. (Busca em Largura ou Profundidade)
- Dividir o grafo em seus componentes conexos. (Buscas em Largura ou Profundidade)
- Encontrar a menor distância entre um vértice e todos os outros, **quando as arestas têm pesos iguais**. (Busca em Largura)
- Determinar se um grafo é bipartido/bicolorível. (Busca em Largura ou Profundidade)

# O que ainda não vimos sobre Grafos e Buscas : O Algoritmo de Dijkstra

## Algoritmo de Dijkstra

O algoritmo de Dijkstra é mais uma maneira de se realizar uma busca em grafos.

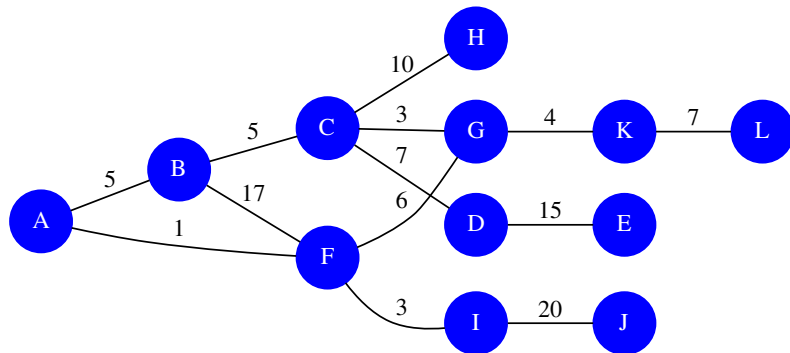
Mas dessa vez vamos começar com uma motivação diferente: o problema de encontrar um caminho de custo mínimo entre um par de vértices.

# O Algoritmo de Dijkstra

## Caminho de Custo Mínimo

- Um caminho, em um grafo  $G = (V, E)$  é uma sequência de vértices  $V = v_1, v_2, \dots, v_k$  tal que,  $\forall i < k - 1$  a aresta  $(v_i, v_{i+1}) \in E$ .
- Um caminho de A até B é um caminho cujo primeiro vértice é A e o último é B.
- Definimos o custo de um caminho  $V$  como  $C(V) = \sum_{i=1}^{|V|-1} W(v_i, v_{i+1})$  onde  $W(u, v)$  é o custo da aresta  $(u, v)$ .
- Por fim, um caminho  $V_{A,B}$  de A até B é de custo mínimo se  $\nexists V'_{A,B}$  tal que  $C(V'_{A,B}) < C(V_{A,B})$ .

# O Algoritmo de Dijkstra



O caminho  $A, B, C, H$  é um caminho **mínimo** de  $A$  até  $H$ . Seu custo é 20.  
O caminho  $A, F, G, C, H$  também é um um caminho **mínimo** de  $A$  até  $H$ .  
A sequência  $A, B, F, G, C, H$  é um caminho de  $A$  até  $H$ . Mas não é mínimo, seu custo é 41.

# O Algoritmo de Dijkstra

## A Estratégia

- Com o algoritmo de Dijkstra resolvemos o seguinte problema: dado um grafo  $G = (V, E)$  com pesos nas arestas e dois vértices  $v_1, v_2 \in V$  queremos encontrar um (ou todos) caminho mínimo entre  $v_1$  e  $v_2$ .
- Durante a busca, utilizamos uma estratégia **gulosa** para escolher quais vértices visitar primeiro. Dizemos que é uma estratégia gulosa porque, informalmente, fazemos **escolhas ótimas locais** para atingir um estado **ótimo global**.
- À cada iteração descobrimos um pouco mais da resposta final: à cada iteração definimos a menor distância entre o vértice origem  $v_1$  e algum outro vértice do grafo.

# O Algoritmo de Dijkstra

## O Algoritmo: Pseudo-Código

Defina  $\text{distancia}[v] = \infty$ ,  $\text{marcado}[v] = 0$ ,  $\text{predecessor}[v] = \text{NULL} \ \forall v \in V$ .

Defina  $\text{distancia}[v_1] = 0$ .

Enquanto houver vértices não marcados (e alcançáveis\*) faça:

    Seja  $v_{at}$  o vértice não marcado com menor distância.

    Defina  $\text{marcado}[v_{at}] = 1$ .

    Para toda aresta  $e = (v_{at}, v_{prox})$  faça:

        Se  $\text{marcado}[v_{prox}] = 0$  E  $\text{distancia}[v_{prox}] > \text{distancia}[v_{at}] + W(e)$ :

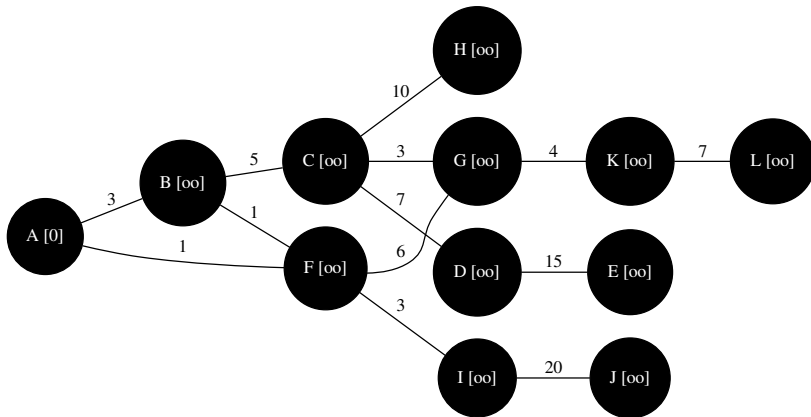
            Defina  $\text{distancia}[v_{prox}] = \text{distancia}[v_{at}] + W(e)$ .

            Defina  $\text{predecessor}[v_{prox}] = v_{at}$ .

retorne  $\text{distancia}[v_2]$

# O Algoritmo de Dijkstra

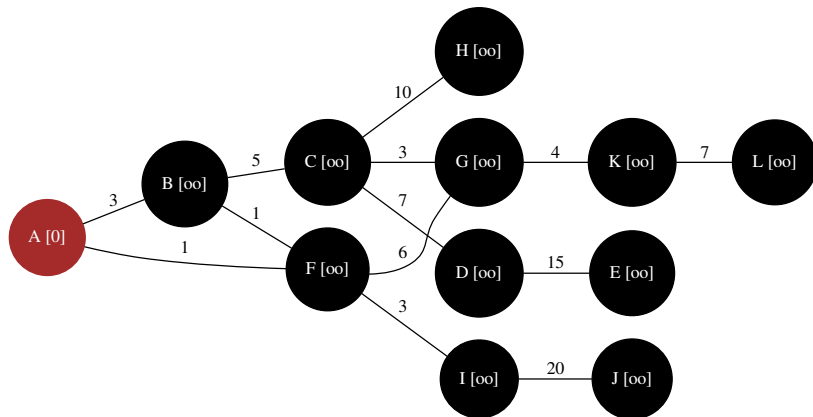
Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.





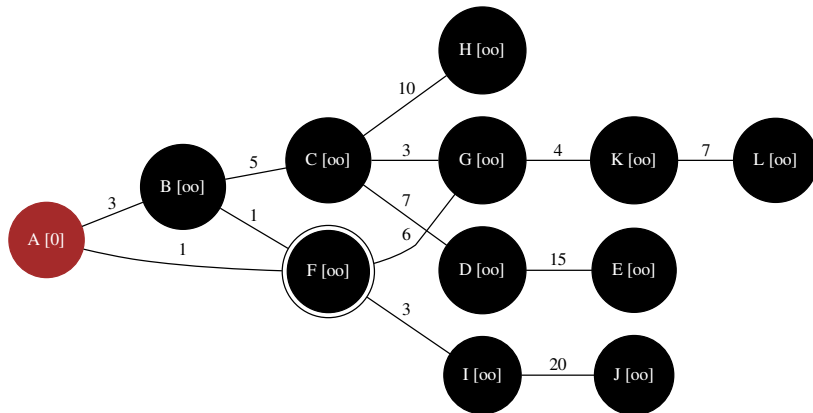
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



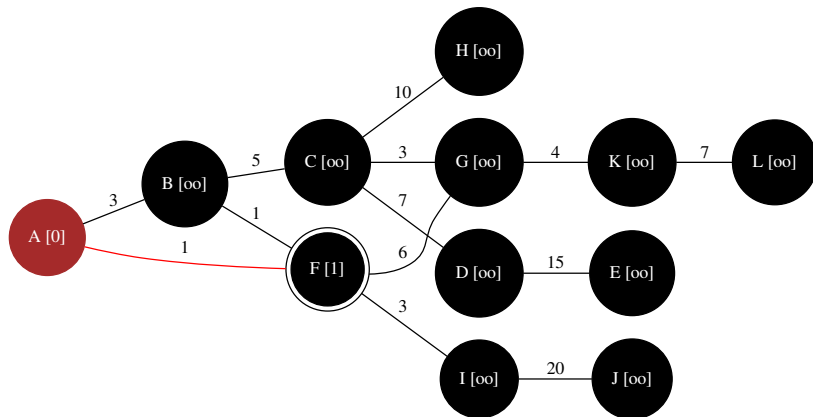
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



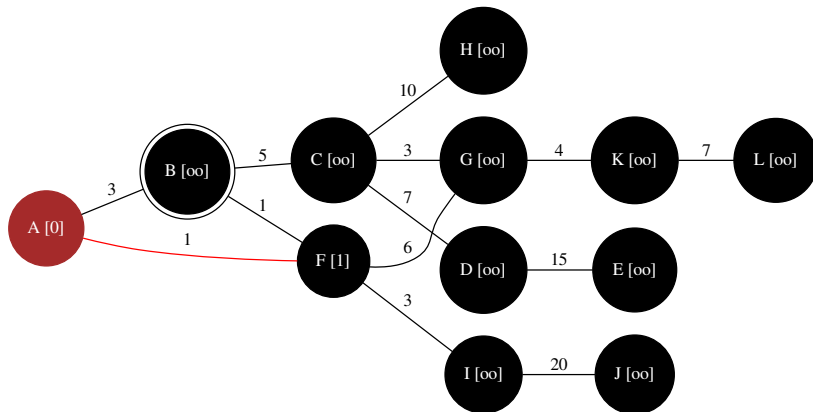
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



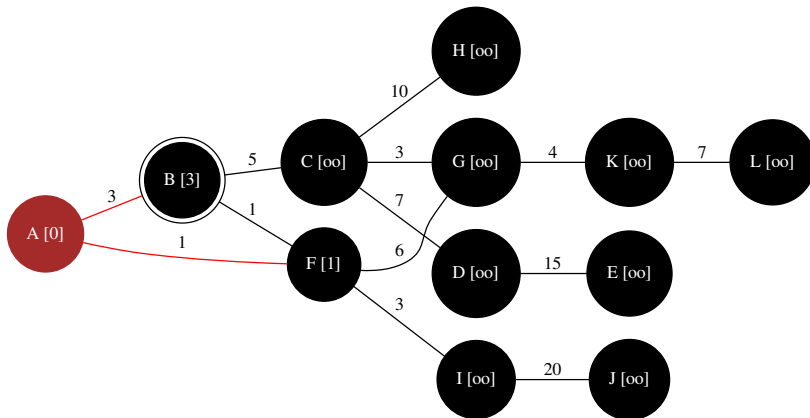
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



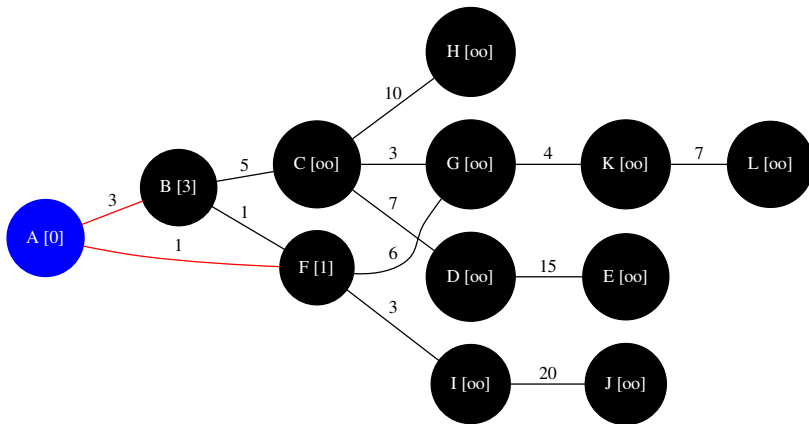
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



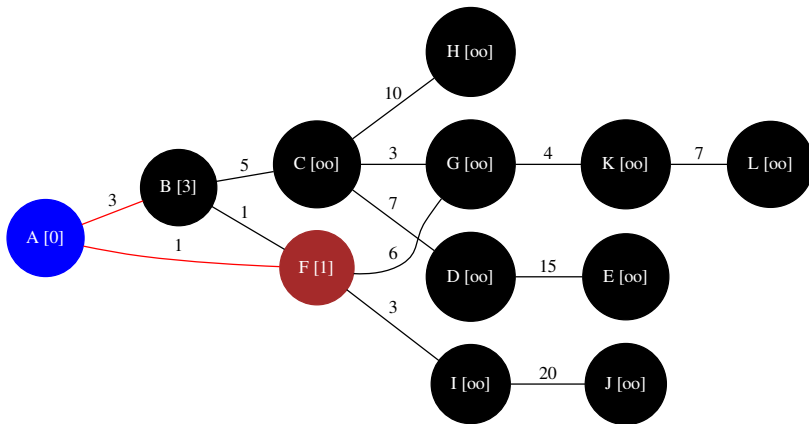
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



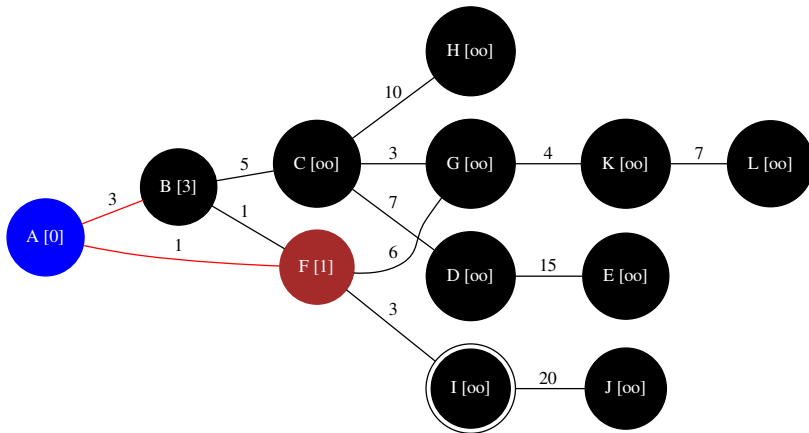
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



# O Algoritmo de Dijkstra

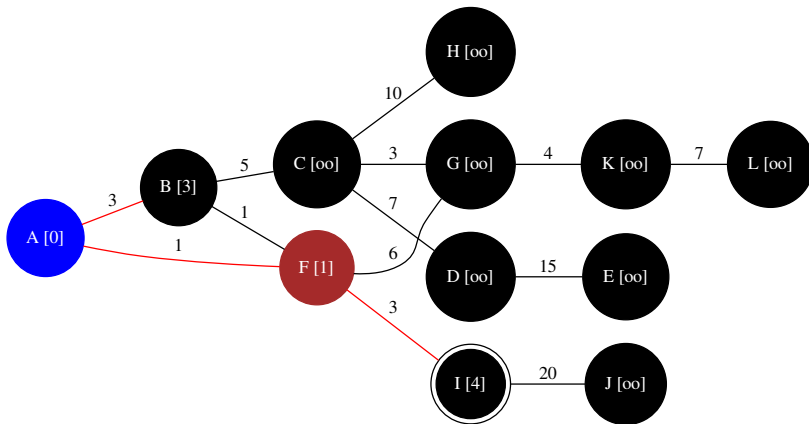
Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.





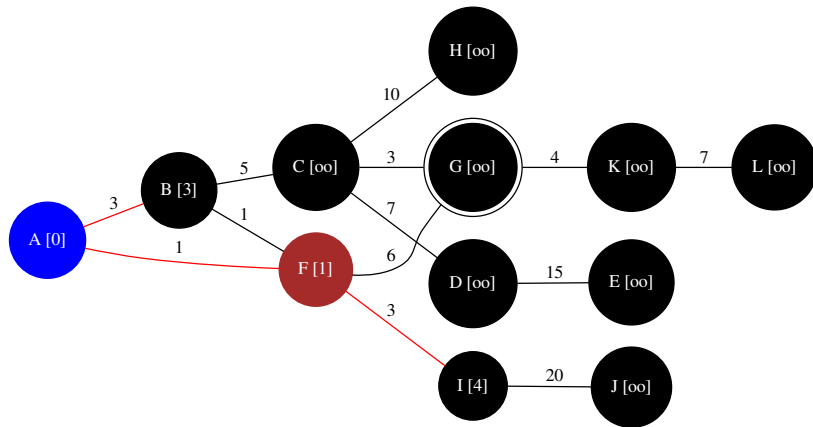
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



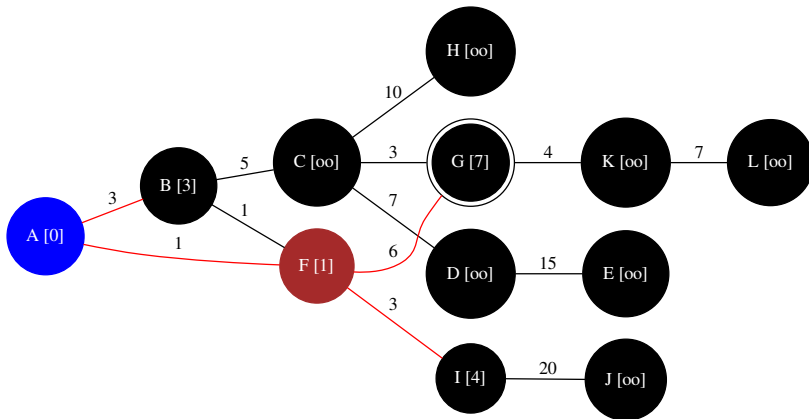
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



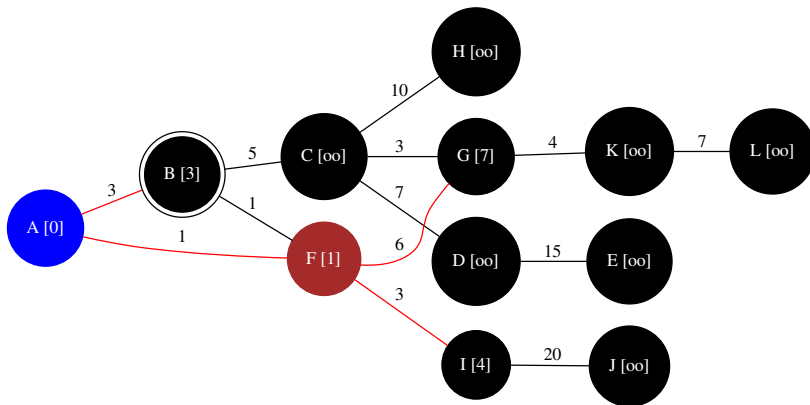
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



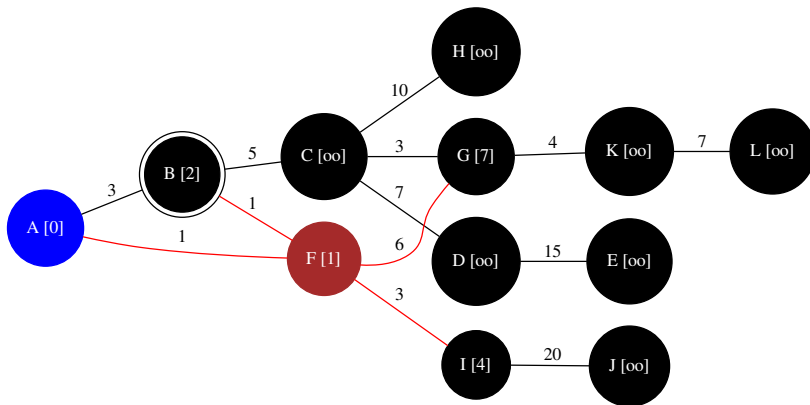
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



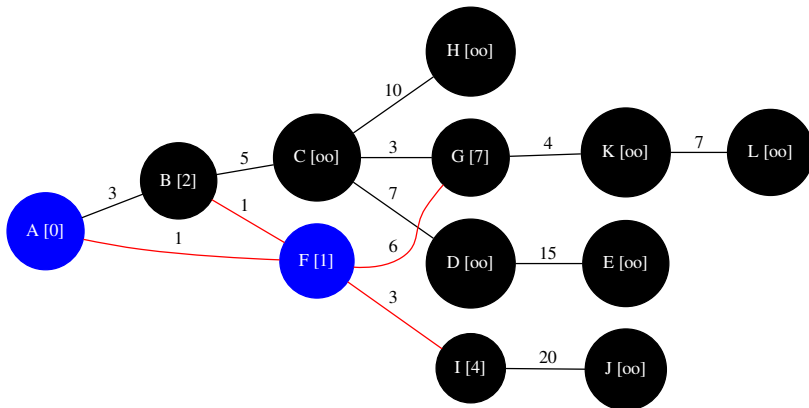
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



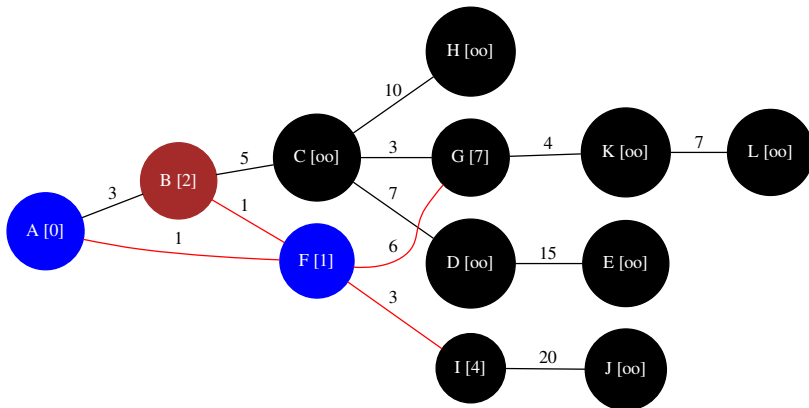
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



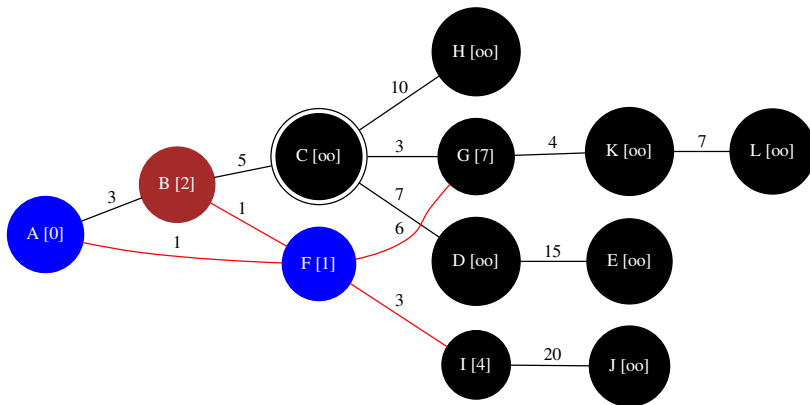
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



# O Algoritmo de Dijkstra

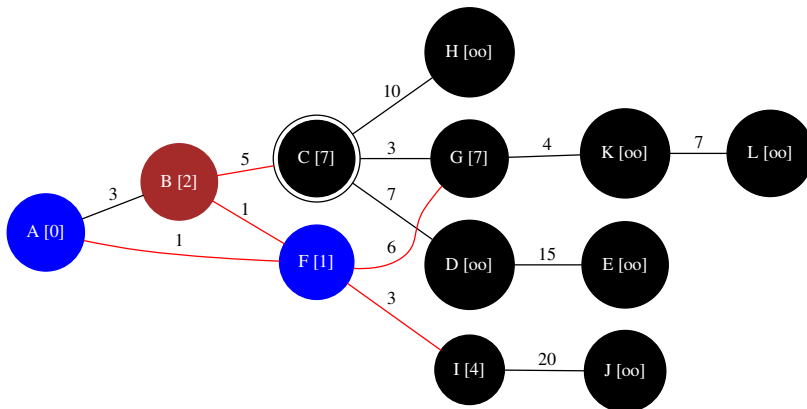
Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.





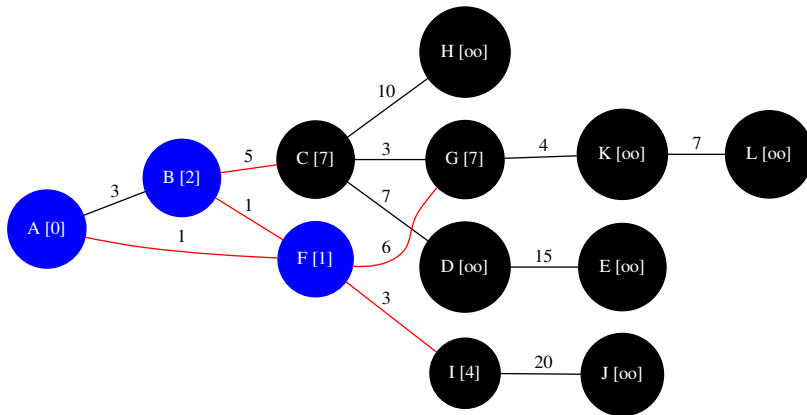
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



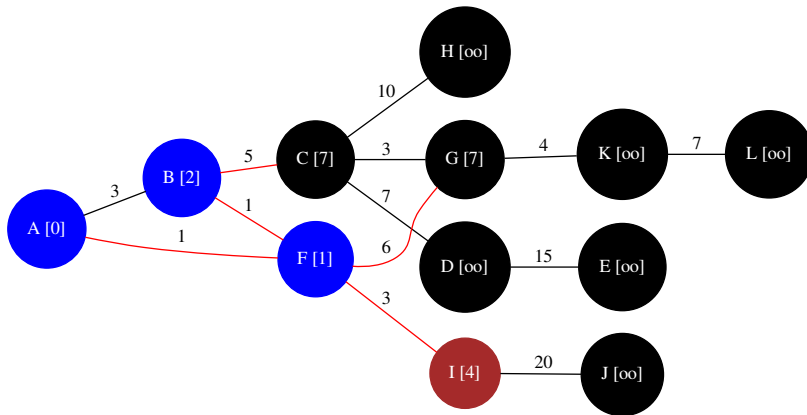
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



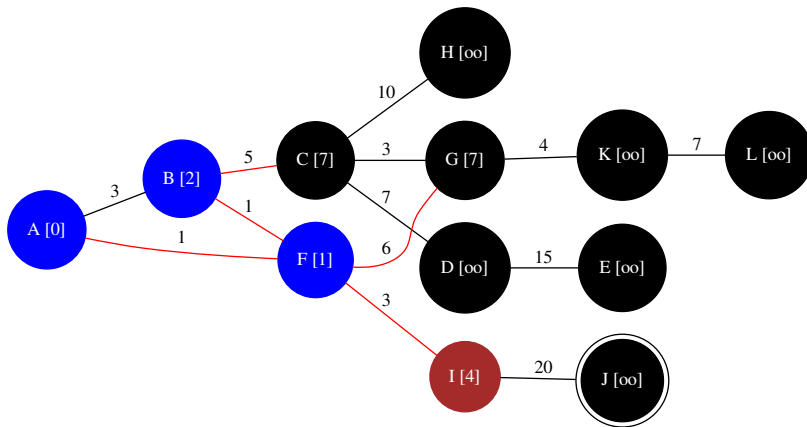
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



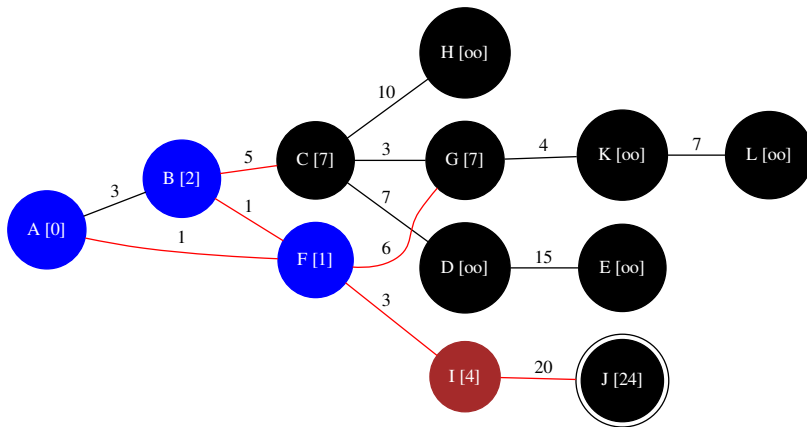
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



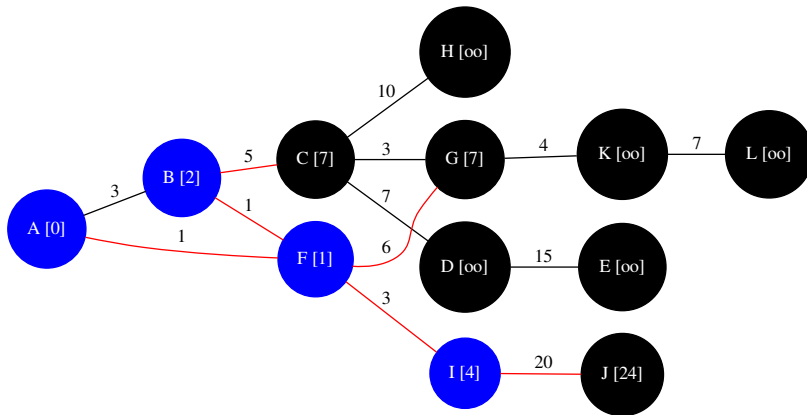
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



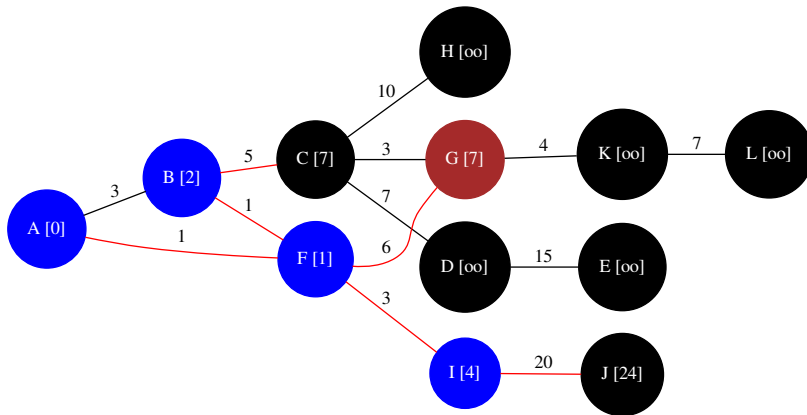
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



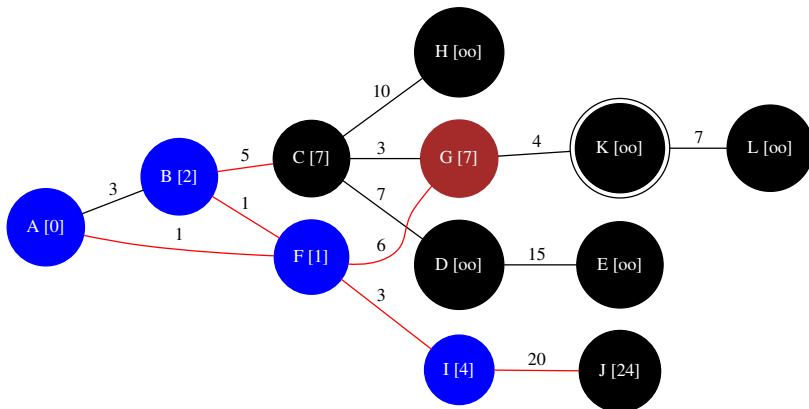
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



# O Algoritmo de Dijkstra

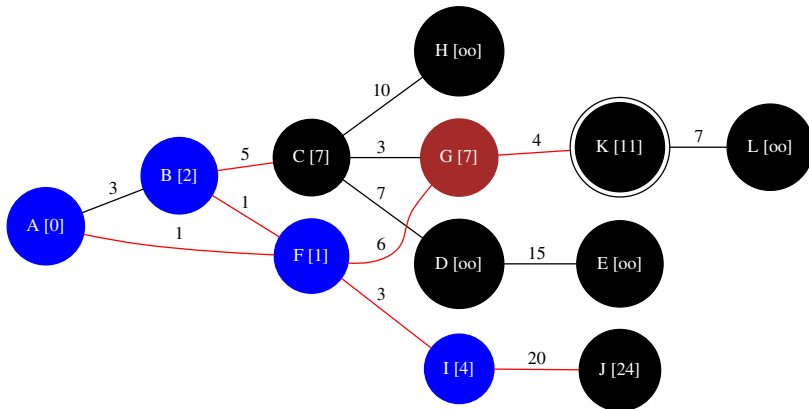
Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.





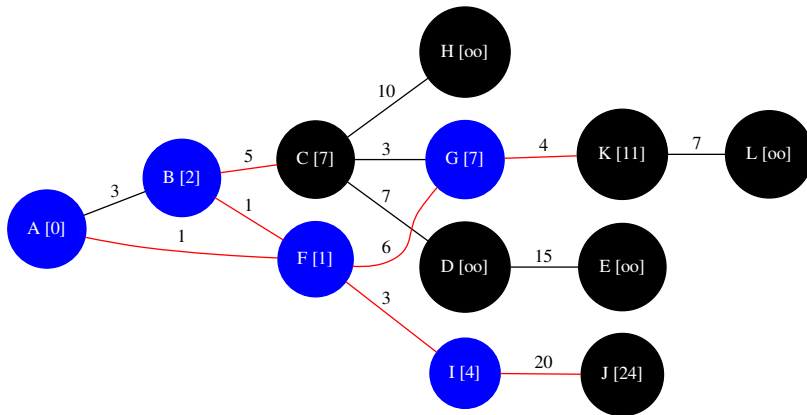
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



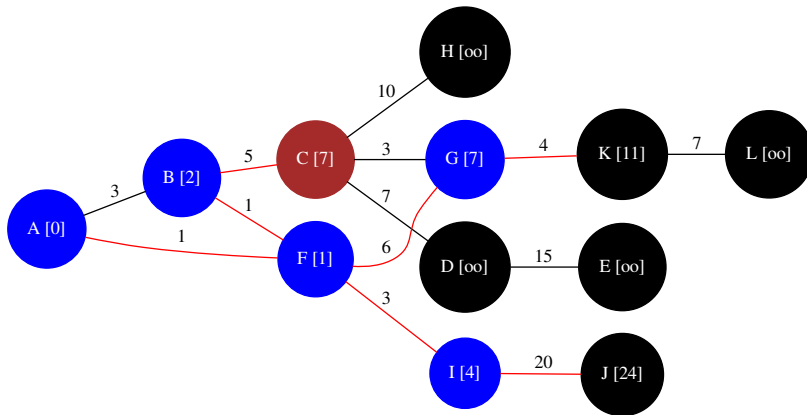
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



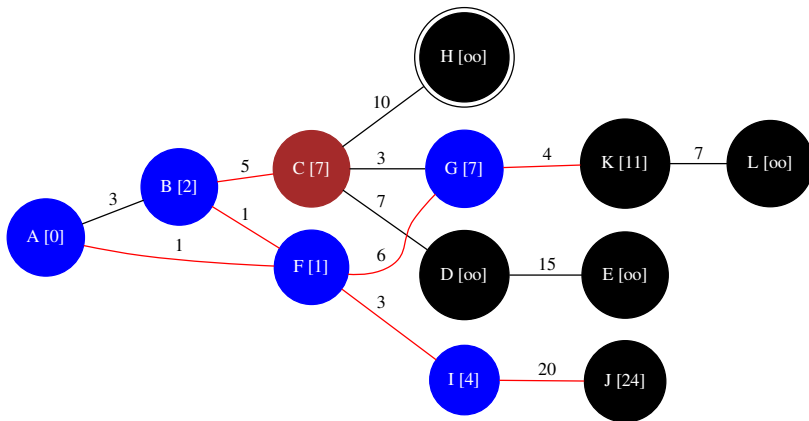
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



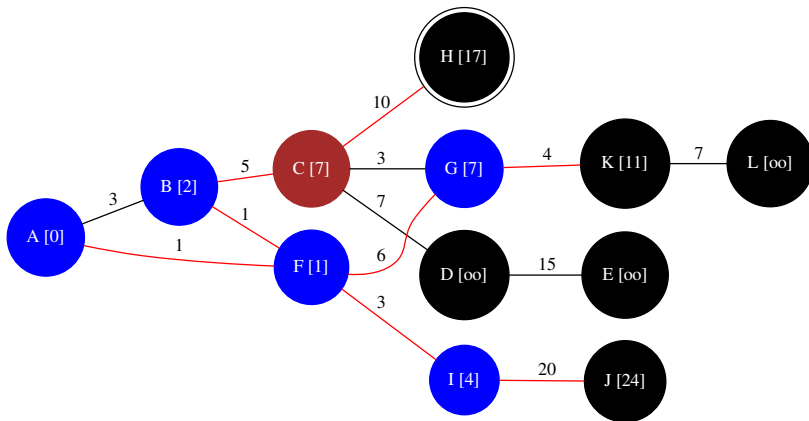
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



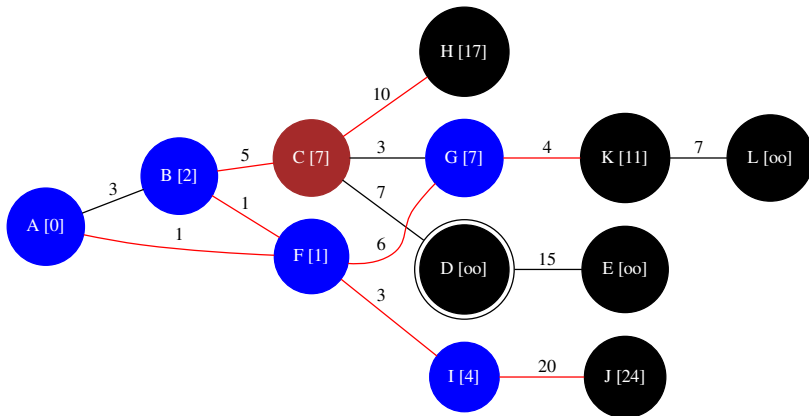
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



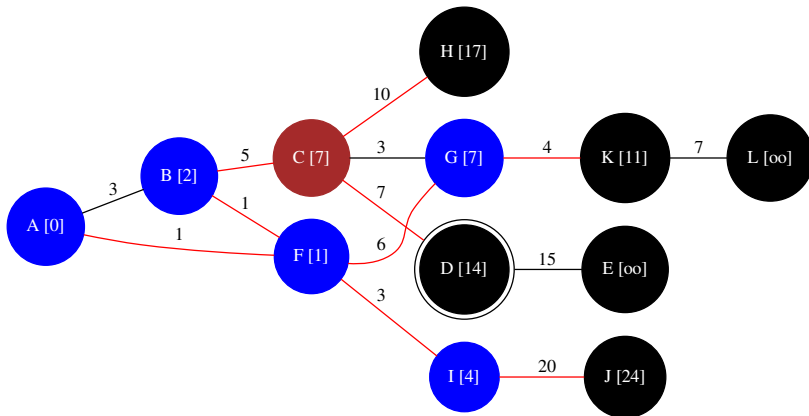
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



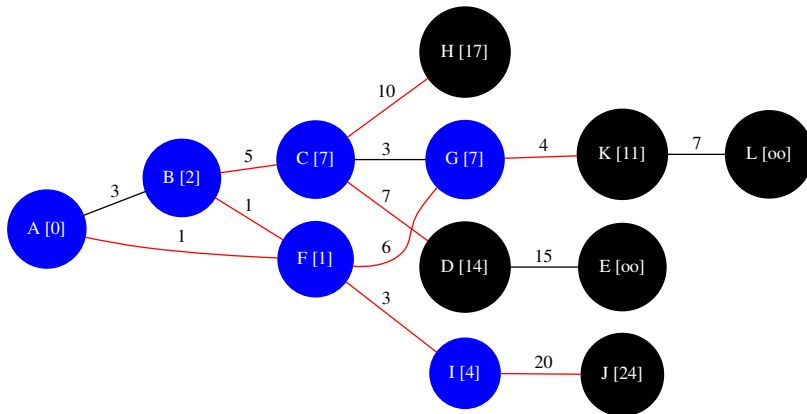
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



# O Algoritmo de Dijkstra

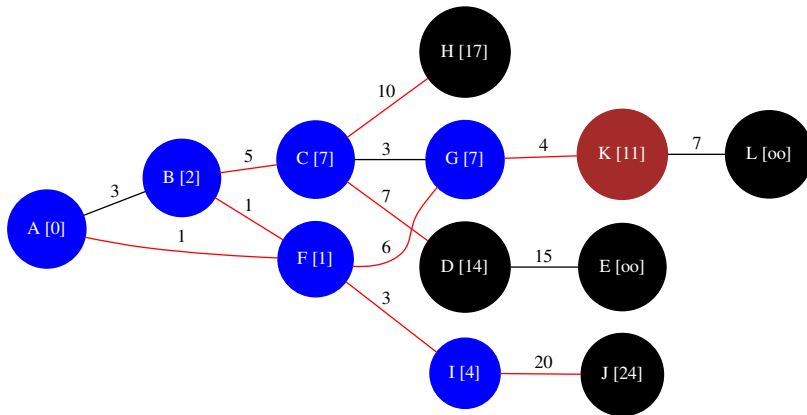
Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.





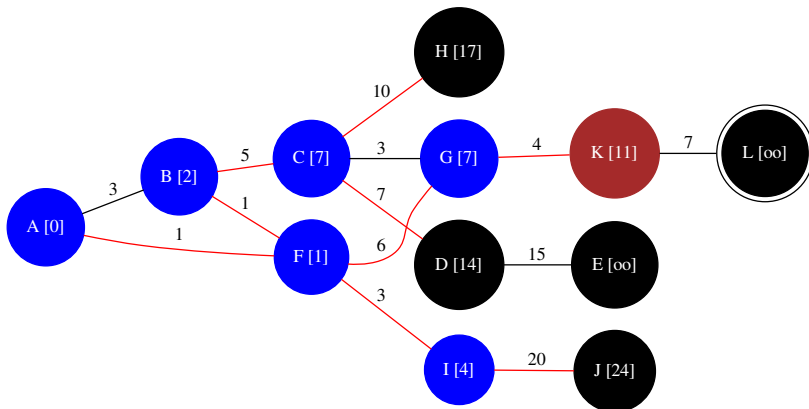
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



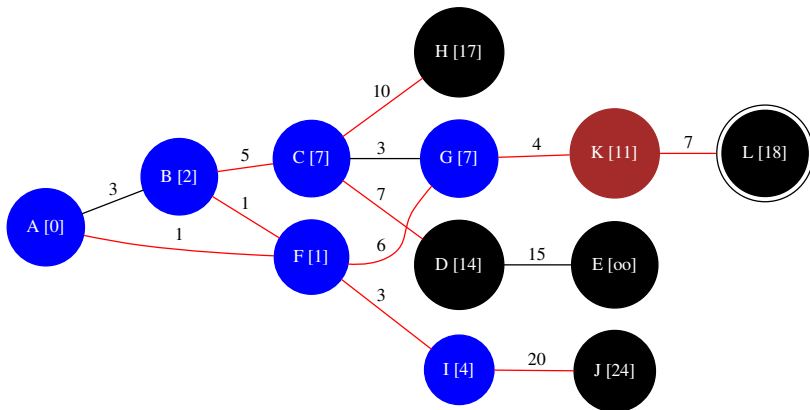
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



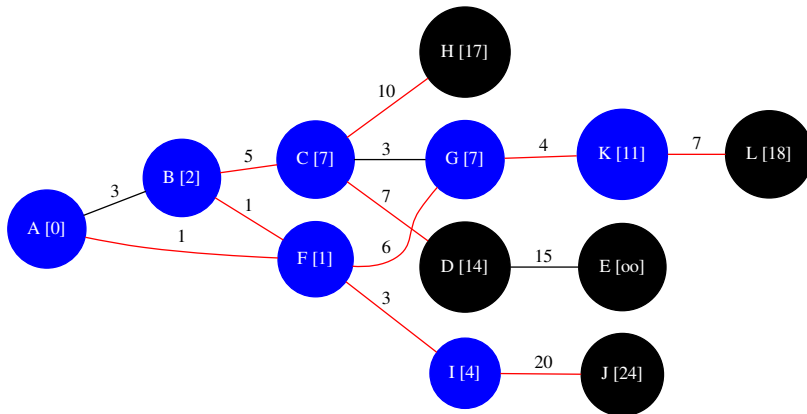
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



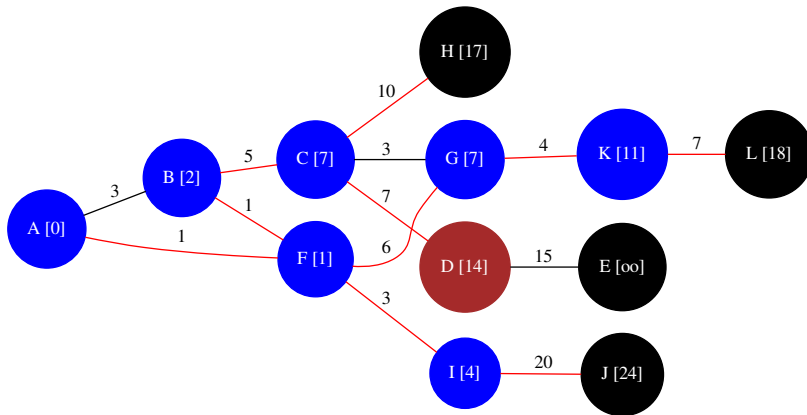
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



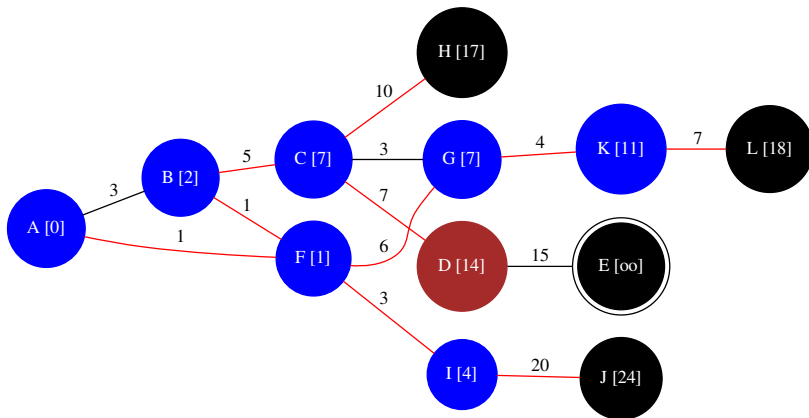
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



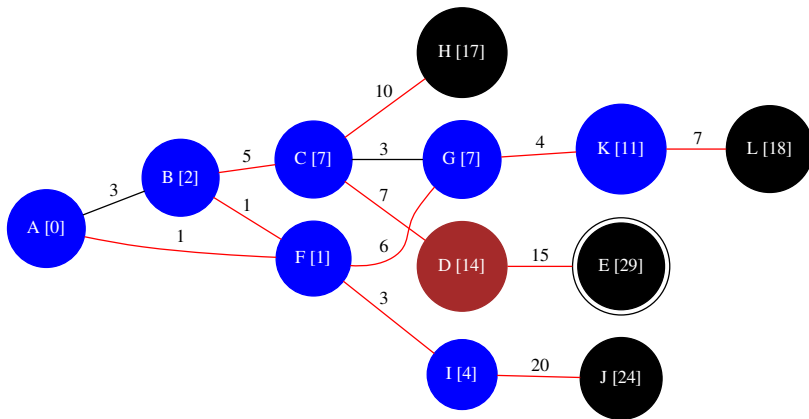
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



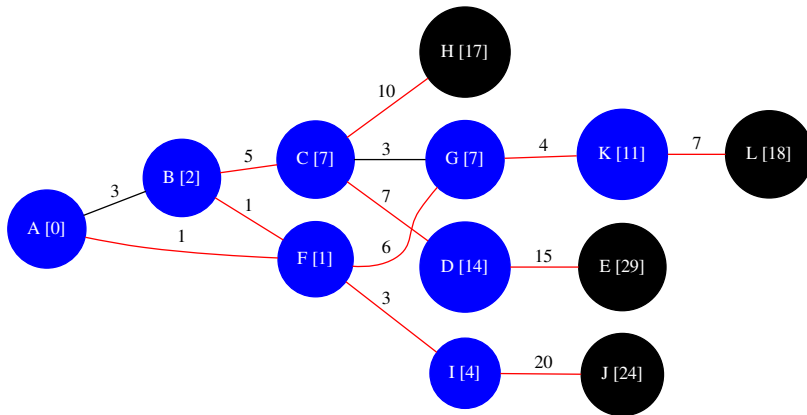
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



# O Algoritmo de Dijkstra

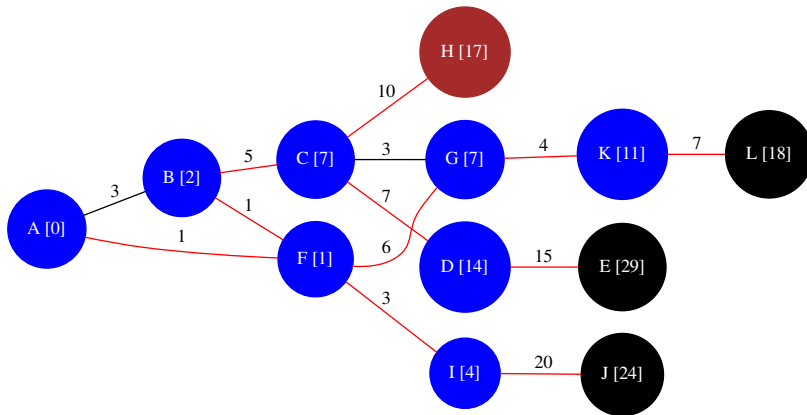
Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.





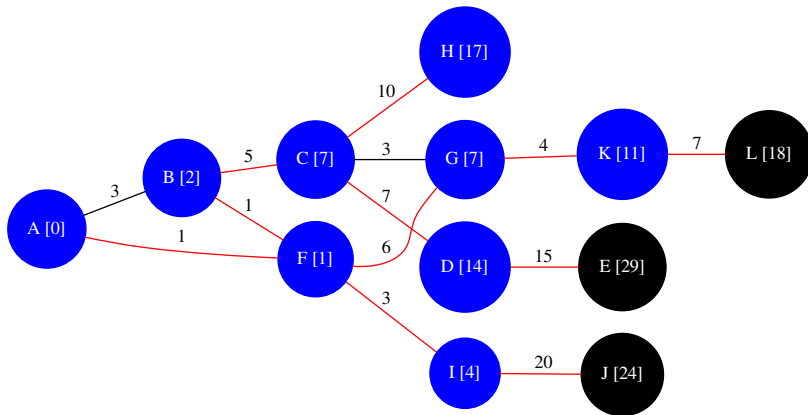
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



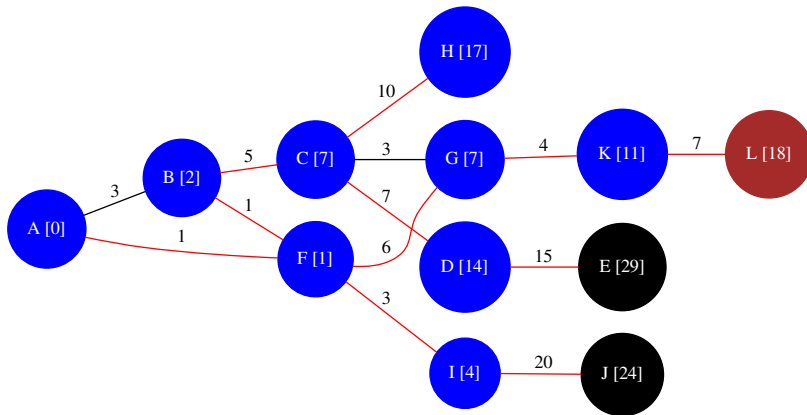
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



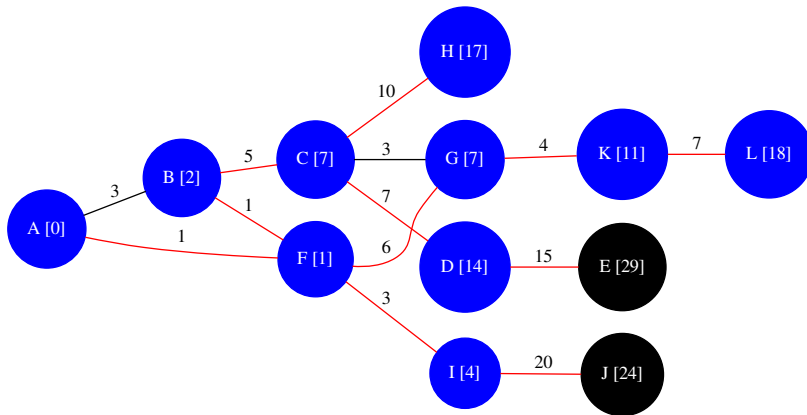
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



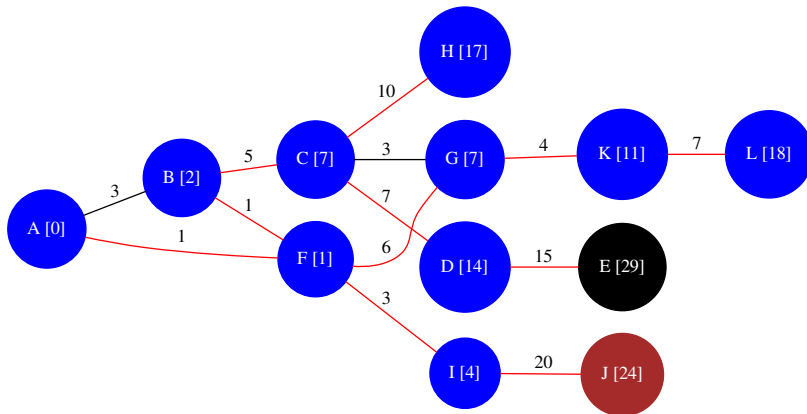
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



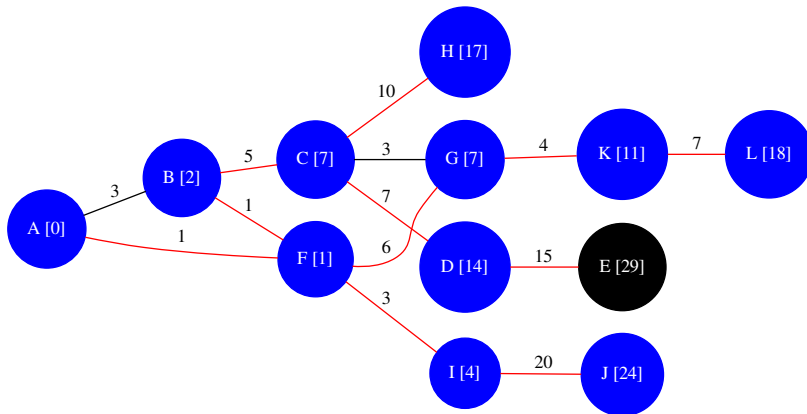
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



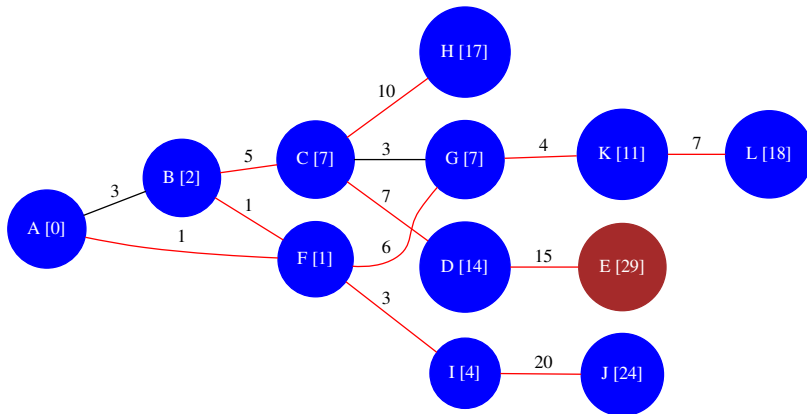
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



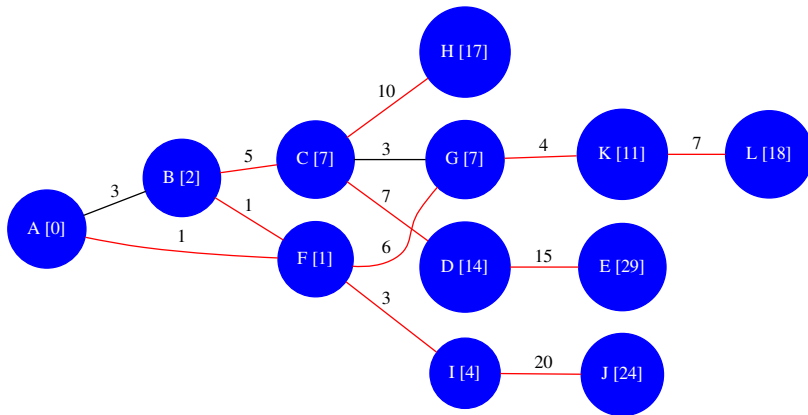
# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.



# O Algoritmo de Dijkstra

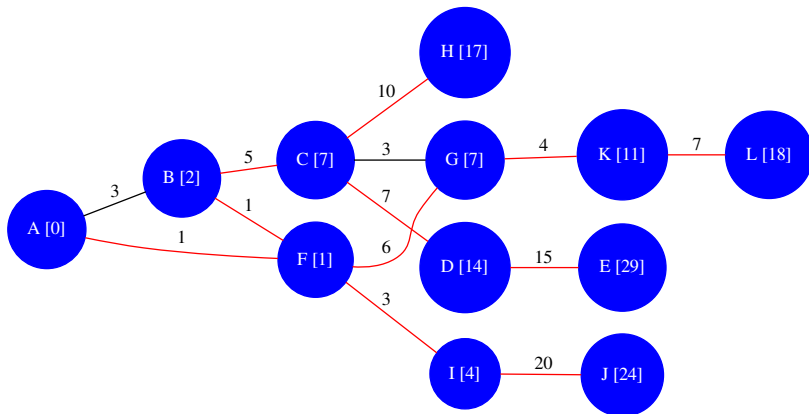
Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.





# O Algoritmo de Dijkstra

Exemplo: encontrar um caminho de custo mínimo entre A e E.  
O custo do caminho é 29. Para reconstruir o caminho, basta começar de E e seguir as arestas vermelhas.



# O Algoritmo de Dijkstra

## Implementação

O detalhe de implementação mais relevante, inclusive para a análise da complexidade do algoritmo, é a forma pela qual descobrimos qual é o vértice não marcado com menor distância. Podemos, para isso, manter uma lista com os vértices não marcados e percorrê-la para pegar o de menor valor de distância:

# O Algoritmo de Dijkstra

## Implementação - Lista

Defina  $\text{distancia}[v] = \infty$ ,  $\text{marcado}[v] = 0$ ,  $\text{predecessor}[v] = \text{NULL} \ \forall v \in V$ .

Defina  $\text{distancia}[v_1] = 0$ .

**Defina  $\text{listaNaoMarcados} = V$**

Enquanto  **$\text{listaNaoMarcados}$  contiver elementos** faça:

**Defina  $v_{at} = \text{listaNaoMarcados}[0]$**

**para todo  $v \in \text{listaNaoMarcados}$  faça:**

**se  $\text{distancia}[v] < \text{distancia}[v_{at}]$ :**

$v_{at} = v$

**Remova  $v_{at}$  de  $\text{listaNaoMarcados}$**

    Defina  $\text{marcado}[v_{at}] = 1$ .

    Para toda aresta  $e = (v_{at}, v_{prox})$  faça:

        Se  $\text{marcado}[v_{prox}] = 0$  E  $\text{distancia}[v_{prox}] > \text{distancia}[v_{at}] + W(e)$ :

            Defina  $\text{distancia}[v_{prox}] = \text{distancia}[v_{at}] + W(e)$ .

            Defina  $\text{predecessor}[v_{prox}] = v_{at}$ .

retorne  $\text{distancia}[v_2]$

# O Algoritmo de Dijkstra

## Implementação

A implementação anterior nos dá um algoritmo quadrático em  $|V|$ . Será que é possível fazer melhor?

# O Algoritmo de Dijkstra

## Implementação

A implementação anterior nos dá um algoritmo quadrático em  $|V|$ . Será que é possível fazer melhor?

Sim. Podemos utilizar um heap mínimo ao invés de uma lista. A ideia é semelhante à da fila utilizada na Busca em Largura:

# O Algoritmo de Dijkstra

## Implementação - Heap

Defina  $\text{distancia}[v] = \infty$ ,  $\text{marcado}[v] = 0$ ,  $\text{predecessor}[v] = \text{NULL} \ \forall v \in V$ .

Defina  $\text{distancia}[v_1] = 0$ .

**Defina  $\text{heap} = \text{new Heap}$**

**$\text{heap.push}(v_1, 0)$**

Enquanto **heap** **contiver elementos** faça:

**Defina  $(v_{at}, \text{minDist}) = \text{heap.top()}$** //pega o valor mínimo

**$\text{heap.pop()}$** //remove o valor mínimo

**se  $\text{marcado}[v_{at}] = 0$ :**

        Defina  $\text{marcado}[v_{at}] = 1$ .

        Para toda aresta  $e = (v_{at}, v_{prox})$  faça:

            Se  $\text{marcado}[v_{prox}] = 0$  E  $\text{distancia}[v_{prox}] > \text{distancia}[v_{at}] + W(e)$ :

                Defina  $\text{distancia}[v_{prox}] = \text{distancia}[v_{at}] + W(e)$ .

                Defina  $\text{predecessor}[v_{prox}] = v_{at}$ .

**$\text{heap.push}(v_{prox}, \text{distancia}[v_{prox}])$**

retorne  $\text{distancia}[v_2]$

# O Algoritmo de Dijkstra

## Implementação

Com a modificação anterior, conseguimos recuperar o vértice de menor distância em tempo logarítimo.

# O Algoritmo de Dijkstra

## Variações do Problema do Caminho Mínimo

Vimos como o algoritmo do Dijkstra se comporta em grafos não direcionados. E nos direcionados, o que muda?



# O Algoritmo de Dijkstra

## Variações do Problema do Caminho Mínimo

Vimos como o algoritmo do Dijkstra se comporta em grafos não direcionados. E nos direcionados, o que muda?  
Nada! Funciona exatamente do mesmo jeito.

# O Algoritmo de Dijkstra

## Variações do Problema do Caminho Mínimo

Vimos o problema de encontrar o caminho mínimo com um único vértice de origem. Como fazer para considerar um **conjunto** de vértices de origem? (Imagine que cada vértice de origem é a casa de um familiar seu em uma cidade para a qual você está viajando. O vértice de destino é o aeroporto onde você desembarca. Qual dos seus familiares chega ao aeroporto mais rapidamente?)

# O Algoritmo de Dijkstra

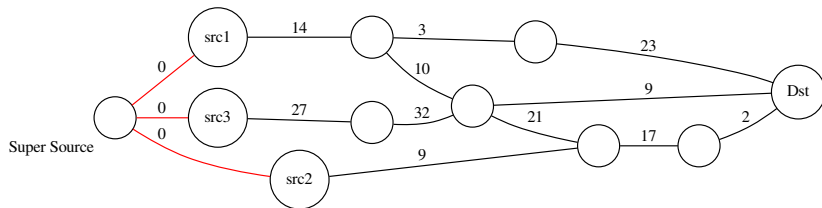
## Variações do Problema do Caminho Mínimo

Vimos o problema de encontrar o caminho mínimo com um único vértice de origem. Como fazer para considerar um **conjunto** de vértices de origem? (Imagine que cada vértice de origem é a casa de um familiar seu em uma cidade para a qual você está viajando. O vértice de destino é o aeroporto onde você desembarca. Qual dos seus familiares chega ao aeroporto mais rapidamente?)

## Super Source

Uma possível solução é adicionar ao grafo um nó especial chamado de Super Source. Adicione também uma aresta com peso 0 ligando o Super Source a cada um dos vértices de origem. Execute o Dijkstra com o Super Source sendo a origem.

# O Algoritmo de Dijkstra



## Variações do Problema do Caminho Mínimo

Vimos que é fácil guardar e reconstruir **um** caminho mínimo entre um par de vértices.

Como fazer se quisermos guardar e reconstruir **todos** os caminhos mínimos?.

# O Algoritmo de Dijkstra

## Variações do Problema do Caminho Mínimo

Vimos que é fácil guardar **um** caminho mínimo entre um par de vértices. Como fazer se quisermos guardar **todos** os caminhos mínimos?

## Todos os caminhos mínimos

Ao invés de guardar **um** predecessor de cada vértice, guardarmos **uma lista** com **todos** eles.

# O Algoritmo de Dijkstra

## Dijkstra : Todos os Caminhos Mínimos

Defina  $\text{distancia}[v] = \infty$ ,  $\text{marcado}[v] = 0$ ,  **$\text{predecessores}[v] = []$**   $\forall v \in V$ .

Defina  $\text{distancia}[v_1] = 0$ .

Enquanto houver vértices não marcados (e alcançáveis\*) faça:

Seja  $v_{at}$  o vértice não marcado com menor distância.

Defina  $\text{marcado}[v_{at}] = 1$ .

Para toda aresta  $e = (v_{at}, v_{prox})$  faça:

Se  $\text{marcado}[v_{prox}] = 0$  E  $\text{distancia}[v_{prox}] > \text{distancia}[v_{at}] + W(e)$ :

Defina  $\text{distancia}[v_{prox}] = \text{distancia}[v_{at}] + W(e)$ .

**Defina  $\text{predecessores}[v_{prox}] = [v_{at}]$ .**

**Senão Se  $\text{marcado}[v_{prox}] = 0$  E  $\text{distancia}[v_{prox}] = \text{distancia}[v_{at}] +$**

**$W(e)$ :**

**Faça  $\text{predecessores}[v_{prox}].\text{add}(v_{at})$ .**

retorne  $\text{distancia}[v_2]$