Buscas em grafos



BFS -Brute force search DFS -Digging for solutions

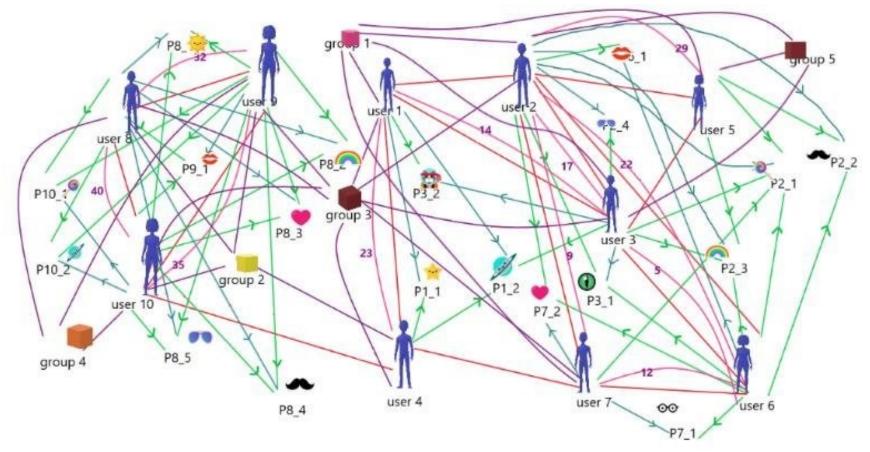
BFS -Breadth-first search DFS -Depth-first search

Buscas em grafos

- Busca em grafos: quando usar?
 - Determinar quais vértices são alcançáveis através de um vértice inicial.
 - 2. Verificar se um determinado objeto **está no grafo**.
 - 3. Identificar características específicas de grafos.
- Adaptações dos algoritmos de busca permitem construir algoritmos que resolvem problemas de:
 - Árvore Geradora Mínima (AGM).
 - 2. Caminho Mínimo (Ex: Dijsktra) e fluxo máximo.
 - 3. Ordenação Topológica.

Aplicações:

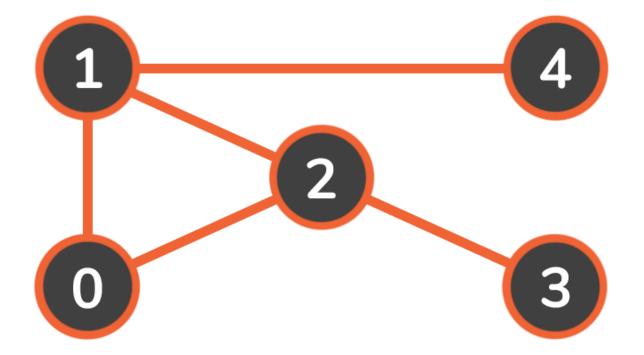
- Compiladores.
- Resolução de problemas complexos (xadrez, por ex.).
- Função "localizar arquivo" no SO.
- Análise de redes sociais.



Modelo de grafo do Facebook: Há três tipos de nós: usuários, posts e grupos, além de vários tipos de arestas (amizade – vermelho, reação em posts – verde, etc. Fonte: https://doi.org/10.29322/IJSRP.10.03.2020.p9929

Buscas em grafos

- Buscas em grafos: algoritmos clássicos
 - Busca em Profundidade (Depth-First Search DFS).
 - Buca em Largura (Breadth-First Search BFS).



Busca em Profundidade Depth-First Search – DFS



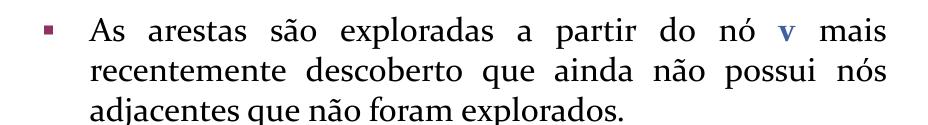
Buscas em profundidade em grafos

Busca em profundidade (DFS):

É um algoritmo para caminhar no grafo.

Ideia-chave: buscar, sempre que possível, o mais

"fundo" no grafo.



Buscas em profundidade em grafos

Etapas básicas do DFS em grafos:

- Quando todas as arestas adjacentes a v tiverem sido exploradas, a busca inicia seu processo de "andar de volta para trás" (backtrack), de modo a explorar os vértices do qual v foi descoberto.
- O processo continua até que sejam descobertos todos os nós que são alcançáveis a partir do nó original.
- Algoritmo encerra quanto todos os nós foram descobertos.

Algoritmo DFS em grafos

Legenda para o algoritmo:

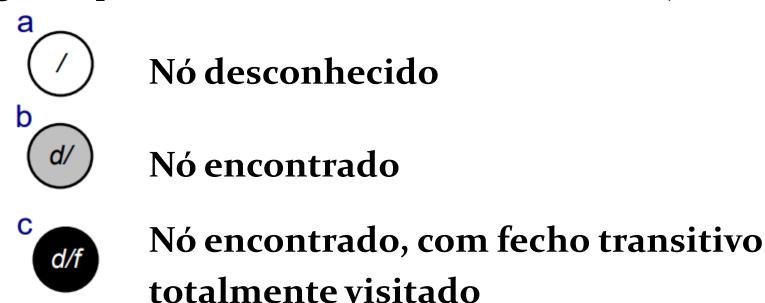
Nó Branco: ainda não visitado.

 Nó Cinza: visitado, mas seus nós adjacentes ainda não foram todos visitados.

 Nó Preto: visitado, e seus nós adjacentes já foram todos visitados.

Algoritmo DFS em grafos

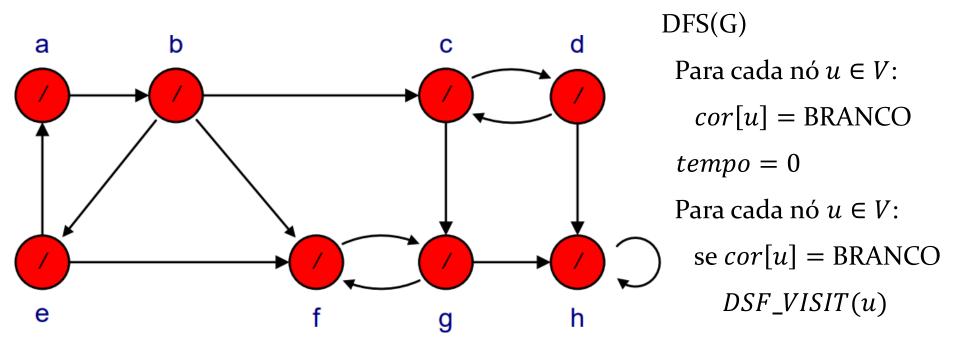
Legenda para controlar a descoberta e finalização



- *d*: marcador do instante em que o nó **c** foi descoberto.
- f: marcador do instante em que o fecho transitivo do nó c foi totalmente visitado (considerado então finalizado).

Algoritmo DFS em grafos

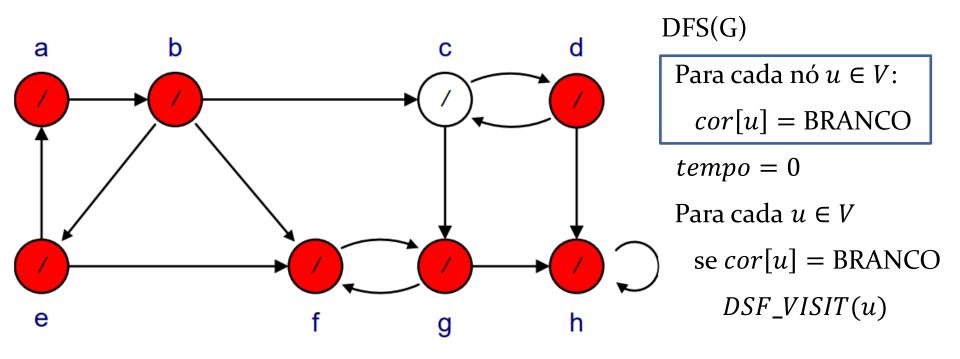
Input: Grafo G = G(V, E) $DSF_VISIT(u)$ DFS(G) cor[u] = CINZAPara cada nó $u \in V$: tempo = tempo + 1cor[u] = BRANCOd[u] = tempotempo = 0Para cada nó $v \in Adj(u)$ se cor[v] = BRANCOPara cada nó $u \in V$: se cor[u] = BRANCO $DSF_{VISIT}(v)$ $DSF_VISIT(u)$ cor[u] = PRETOf[u] = tempo = tempo + 1



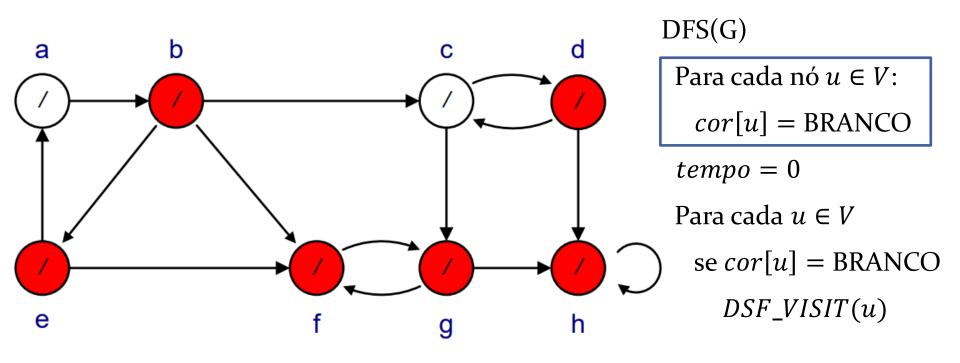
Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]

Dado um Grafo G, temos uma lista de todos os seus nós

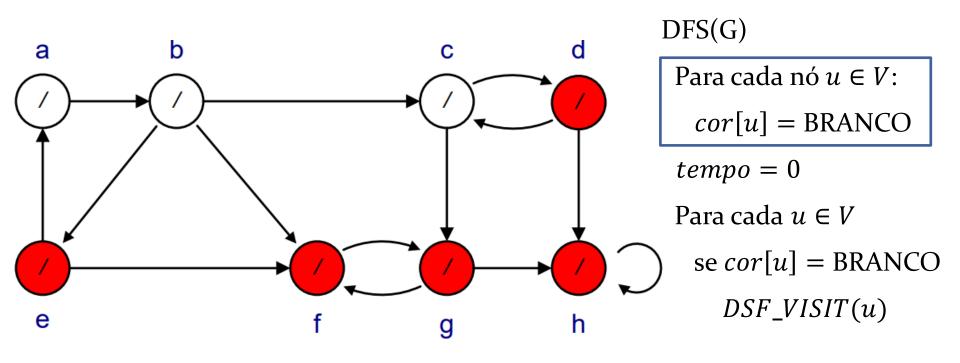
Colorindo o nó c de BRANCO



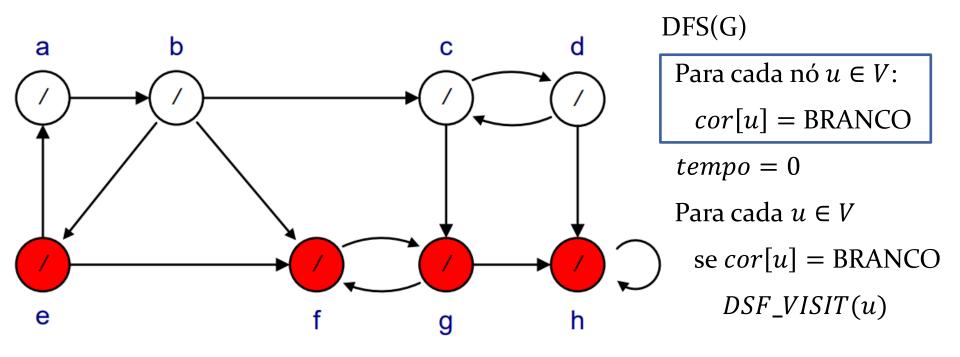
Colorindo o nó a de BRANCO



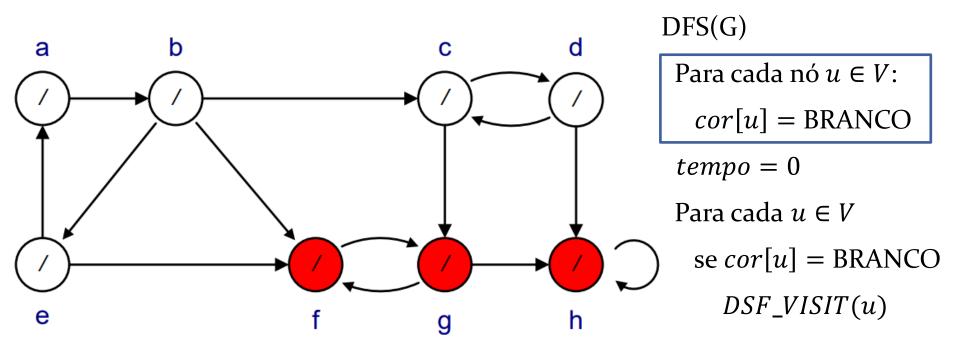
Colorindo o nó b de BRANCO



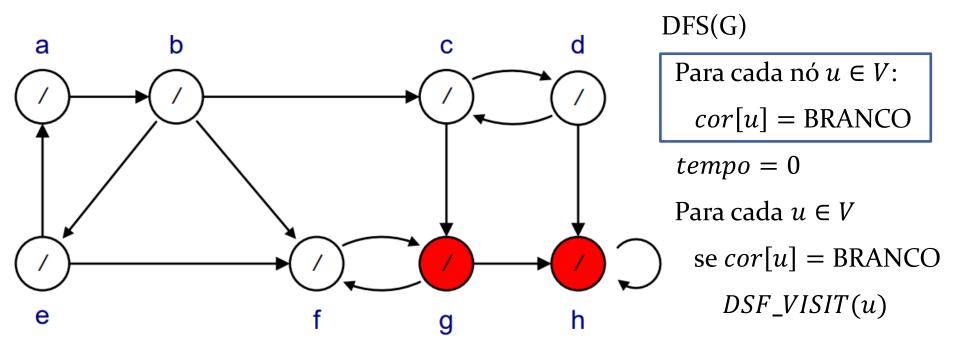
Colorindo o nó d de BRANCO



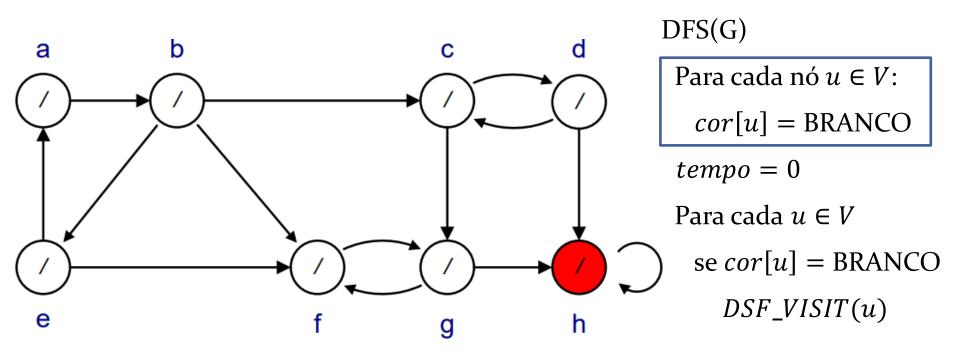
Colorindo o nó e de BRANCO



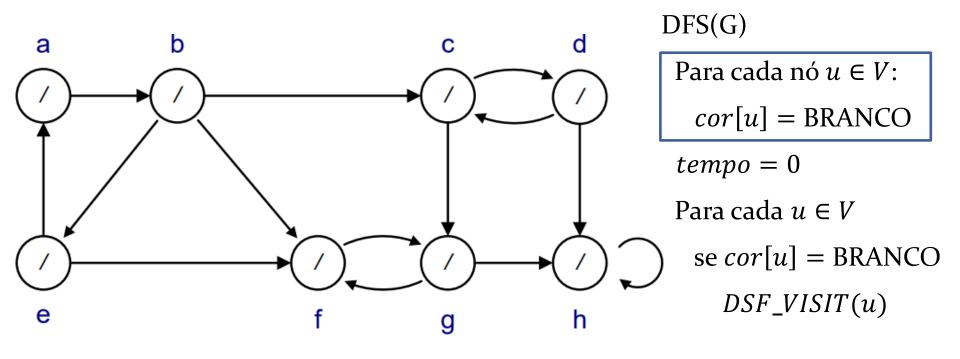
Colorindo o nó f de BRANCO



Colorindo o nó g de BRANCO



Colorindo o nó h de BRANCO



• Iniciando a variável *tempo*



DFS(G)

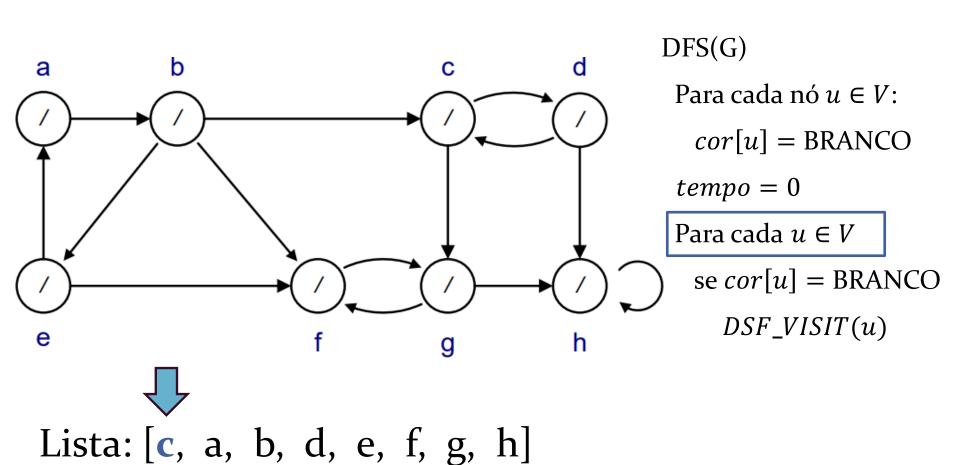
Para cada nó
$$u \in V$$
:

 $cor[u] = BRANCO$
 $tempo = 0$

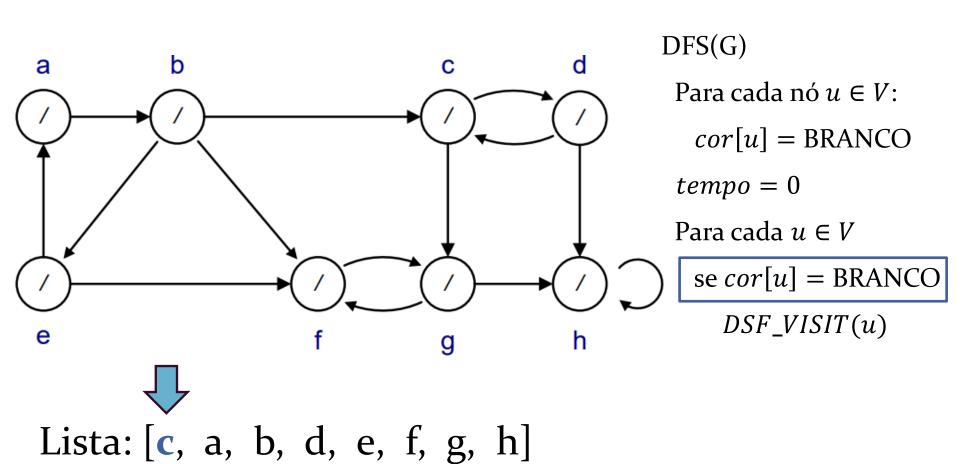
Para cada $u \in V$
 $se cor[u] = BRANCO$
 $DSF_VISIT(u)$

Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]
$$tempo = 0$$

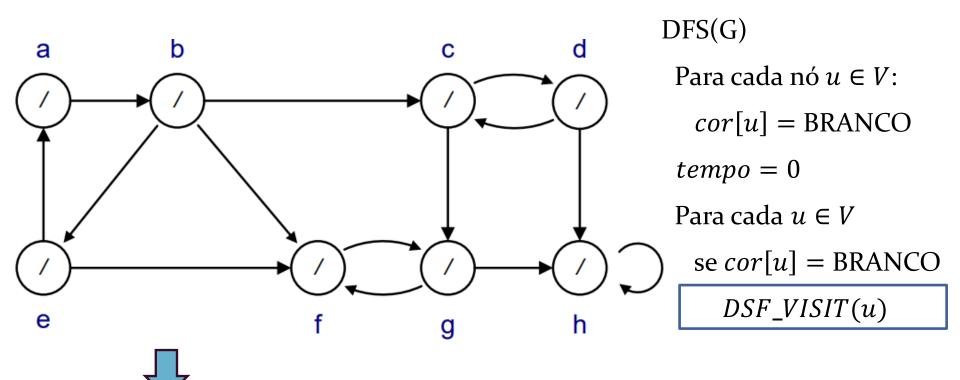
• Para todos os nós do grafo ...



• Cor do nó c é BRANCA?

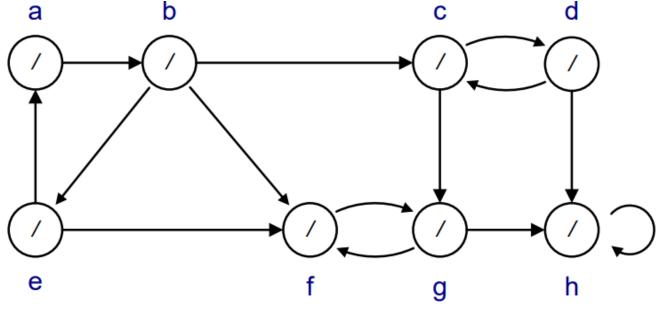


- Chama função $DSF_VISIT(u = c)$
- Empilha a função principal DSF(G) com próximo u=a



Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]

• Chama função $DSF_VISIT(u = c)$

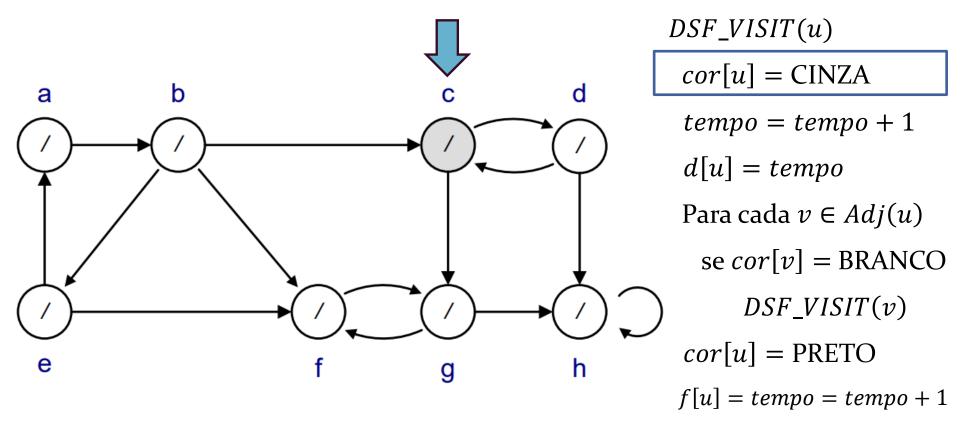


 $DSF_VISIT(u)$ cor[u] = CINZAtempo = tempo + 1d[u] = tempoPara cada $v \in Adj(u)$ se cor[v] = BRANCO $DSF_VISIT(v)$ cor[u] = PRETOf[u] = tempo = tempo + 1

Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]

Pilha de execução:
 DFS(G) - próximo u=a (Para)

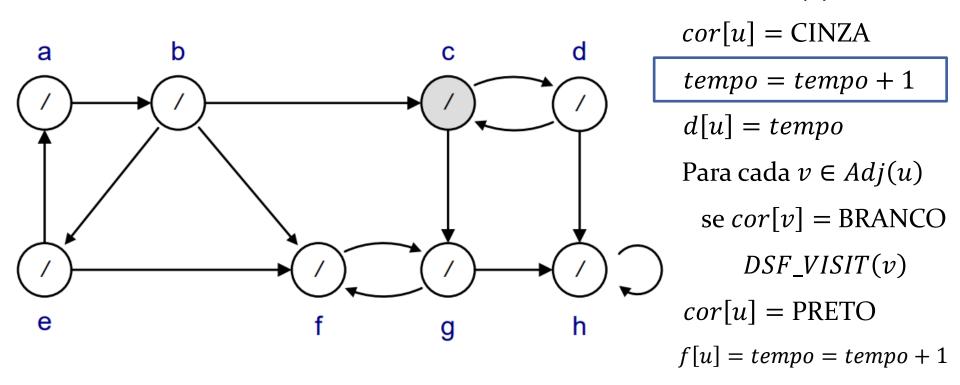
• Cor u=c de CINZA



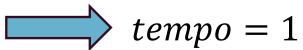
Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]

Pilha de execução:
 DFS(G) - próximo u=a (Para)

Incrementa o tempo.

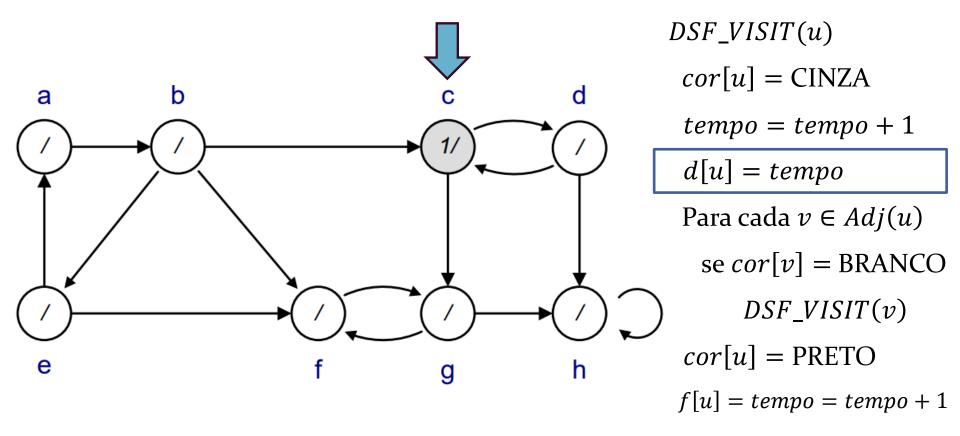


Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]



Pilha de execução: DFS(G) - próximo u=**a** (Para)

• Indica o tempo de descoberta do nó c

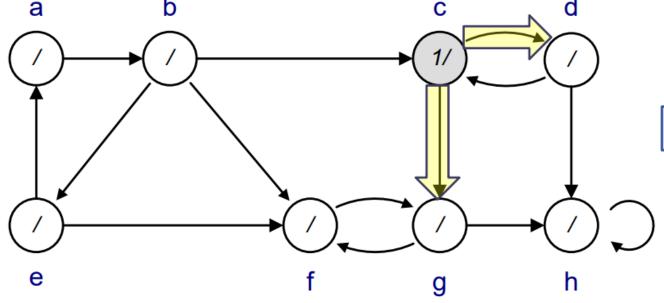


Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]

f(G) - próximo u = a (Para) tempo = 1

Pilha de execução:

- Escolha da ordem em Adj(c) depende da representação computacional usada) DSF_VISIT(u)
- Vamos considerar primeiro g, depois d



$$cor[u] = CINZA$$
 $tempo = tempo + 1$
 $d[u] = tempo$

Para cada $v \in Adj(u)$
 $se\ cor[v] = BRANCO$
 $DSF_VISIT(v)$

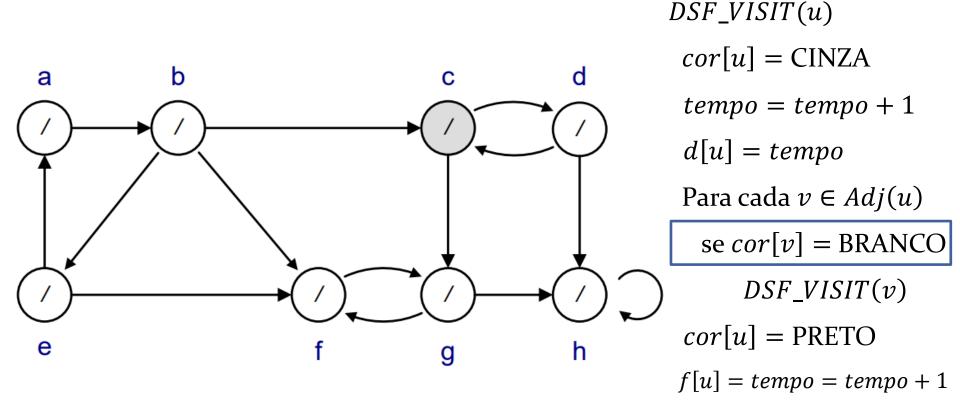
Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]

Pilha de execução:
 DFS(G) - próximo u=a (Para)

cor[u] = PRETO

f[u] = tempo = tempo + 1

• A cor de **g** é BRANCA?

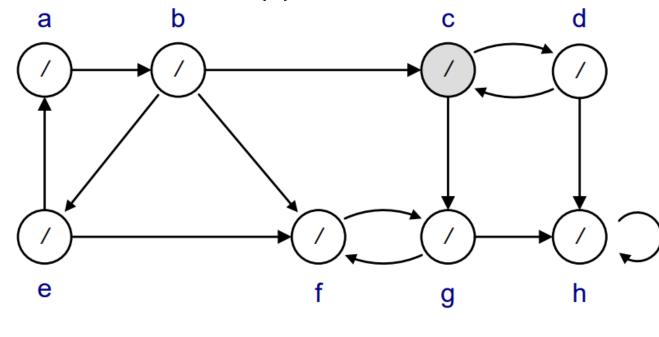


tempo = 1

Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]

Pilha de execução:
 DFS(G) - próximo u=a (Para)

- Chama função $DSF_VISIT(u = g)$
- Vai empilhar a chamada corrente DSF_VISIT(c)



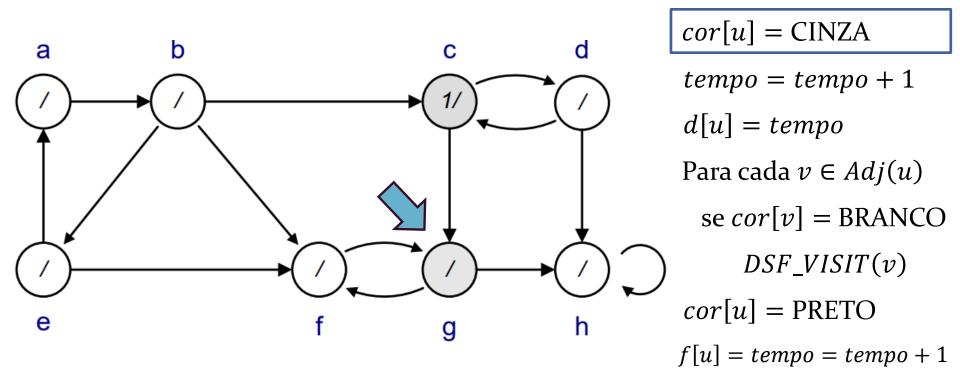
 $DSF_VISIT(u)$ cor[u] = CINZAtempo = tempo + 1d[u] = tempoPara cada $v \in Adj(u)$ se cor[v] = BRANCO $DSF_VISIT(v)$ cor[u] = PRETO

f[u] = tempo = tempo + 1

Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]

Pilha de execução:
 DFS(G) - próximo u=a (Para)

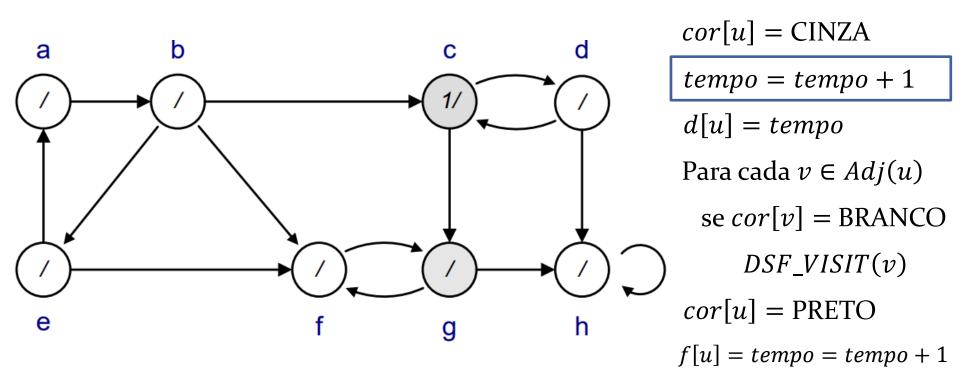
• Colore **g** de CINZA



Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h] tempo = 1

Pilha de execução:
DFS_VISIT(c)
DFS(G) - próximo u=**a** (Para)

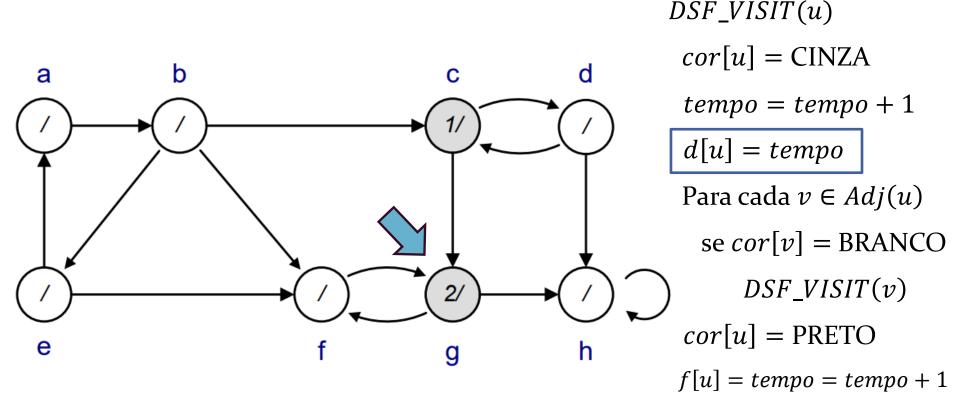
Incrementa o tempo



Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h] tempo = 2

Pilha de execução: DFS_VISIT(**c**) DFS(G) - próximo u=**a** (Para)

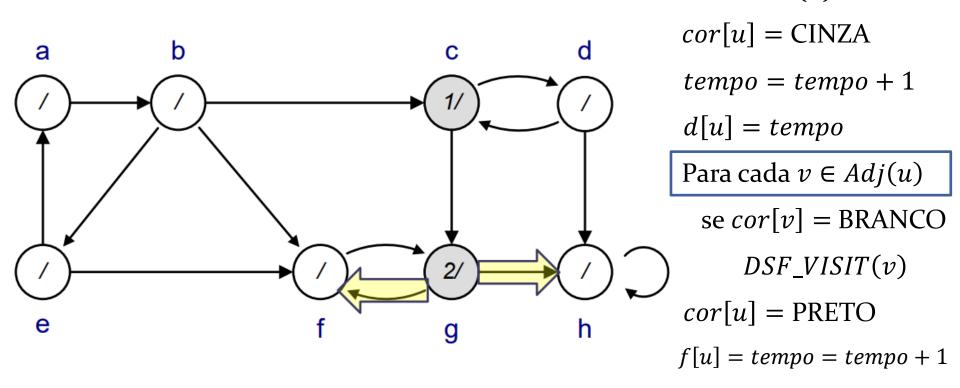
• Indica o tempo de descoberta do nó g



Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h] tempo = 2

Pilha de execução:
 DFS_VISIT(c)
 DFS(G) - próximo u=a (Para)

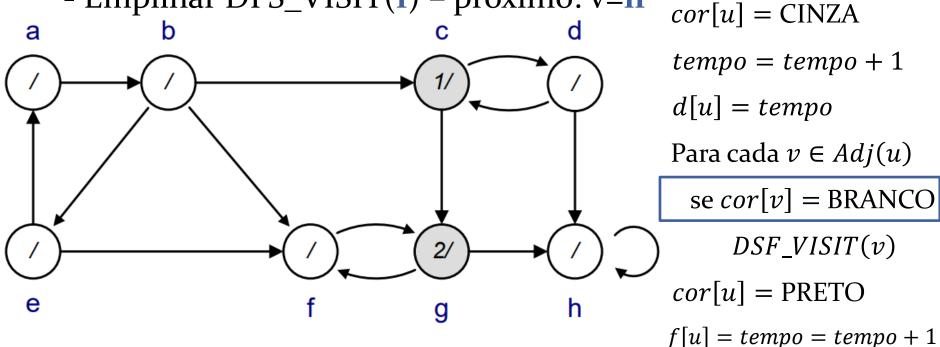
• Para cada nó adjacente à g, isto é, $Adj(g) = \{f, h\}$



Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h] tempo = 2

Pilha de execução:
DFS_VISIT(c)
DFS(G) - próximo u=a (Para)

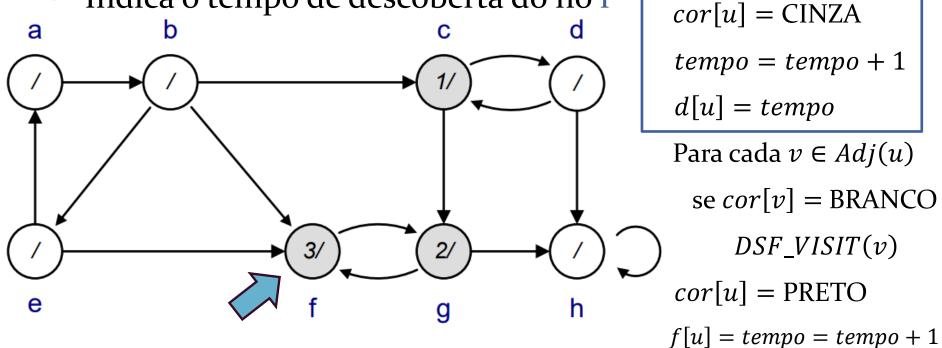
- A cor do nó f é BRANCA?
 - Então, invocar DFS_VISIT(f)
 - Empilhar DFS_VISIT(f) próximo: v=h



Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h] tempo = 2

Pilha de execução:
 DFS_VISIT(c)
 DFS(G) - próximo u=a (Para)

- Marca o nó f como CINZA
- Incrementa o tempo
- Indica o tempo de descoberta do nó f



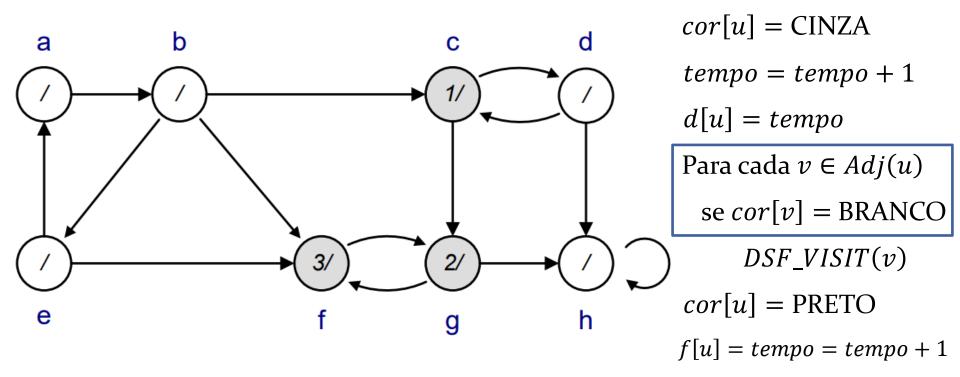
Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]



tempo = 3

Pilha de execução:
DFS_VISIT(g)
DFS_VISIT(c)
DFS(G) - próximo u=a (Para)

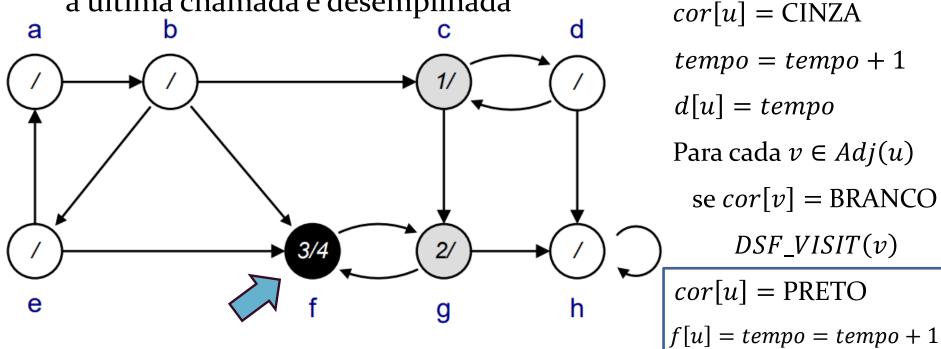
- Nó **f** possui apenas um nó adjacente: {**g**}
- Nó g não é BRANCO



Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h] tempo = 3

Pilha de execução:
DFS_VISIT(g)
DFS_VISIT(c)
DFS(G) - próximo u=a (Para)

O laço termina, f recebe cor PRETA;
 Incrementa o tempo; É indicado tempo de finalização de f; A função termina.. Agora a última chamada é desempilhada



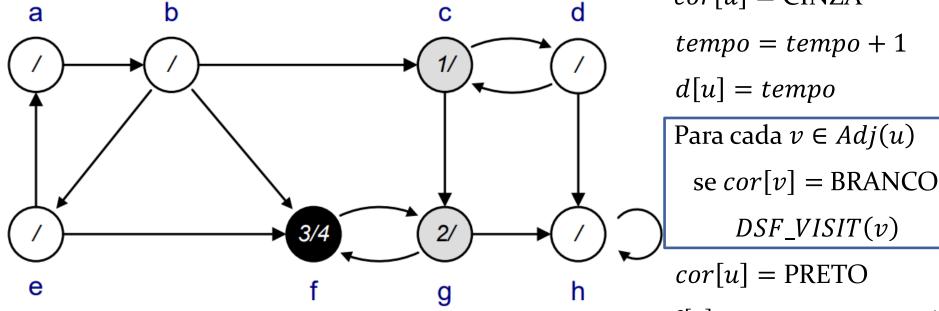
Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]



tempo = 4

Pilha de execução:
DFS_VISIT(**g**)
DFS_VISIT(**c**)
DFS(G) - próximo u=**a** (Para)

- Desempilhou: DFS_VISIT(g)
- Próximo nó adjacente de **g** é v=**h** (e ele é BRANCO!)
- Logo, empilha novamente DFS_VISIT(g)
- E chama DFS_VISIT(h)



 $DSF_VISIT(u)$ cor[u] = CINZA

tempo = tempo + 1

 $DSF_VISIT(v)$

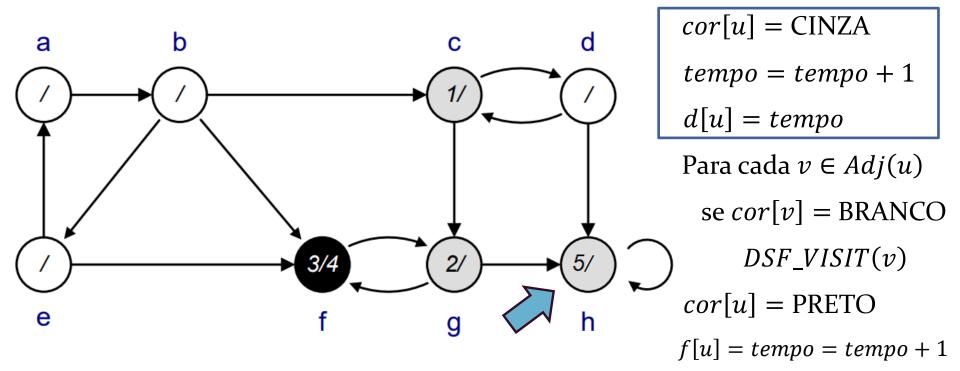
f[u] = tempo = tempo + 1

Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]

tempo = 4

Pilha de execução: DFS_VISIT(c) DFS(G) - próximo u=a (Para)

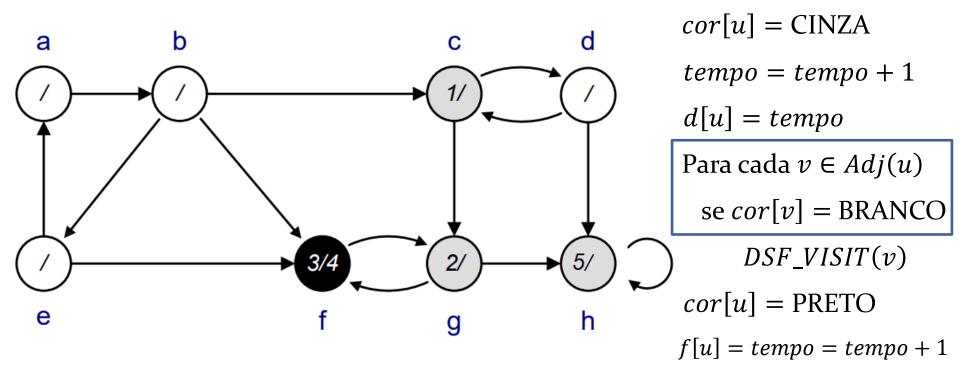
- Colore o nó h de CINZA;
- Incrementa o tempo;
- Indica o tempo que o nó h foi localizado



Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h] tempo = 5

Pilha de execução:
DFS_VISIT(**g**)
DFS_VISIT(**c**)
DFS(G) - próximo u=**a** (Para)

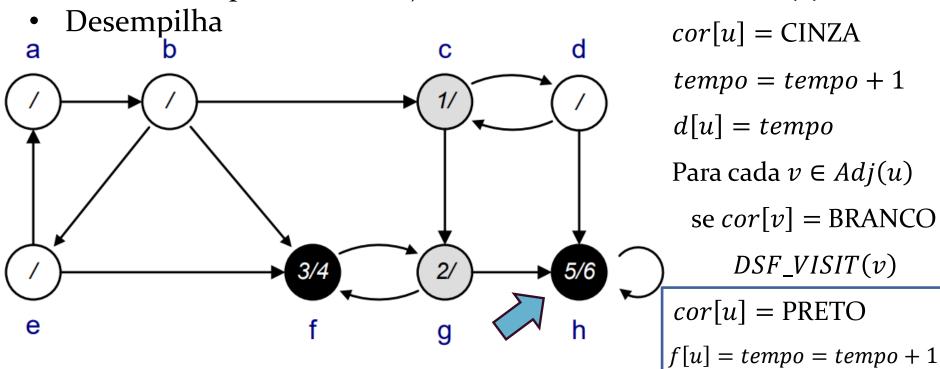
- Para cada nó adjacente de **h**: {**h**}
- Mas o nó h é CINZA
- Então a busca sobre h será finalizada



Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h] tempo = 5

Pilha de execução:
DFS_VISIT(g)
DFS_VISIT(c)
DFS(G) - próximo u=a (Para)

- Marca h de PRETO
- Incrementa o tempo
- Indica o tempo de finalização de h



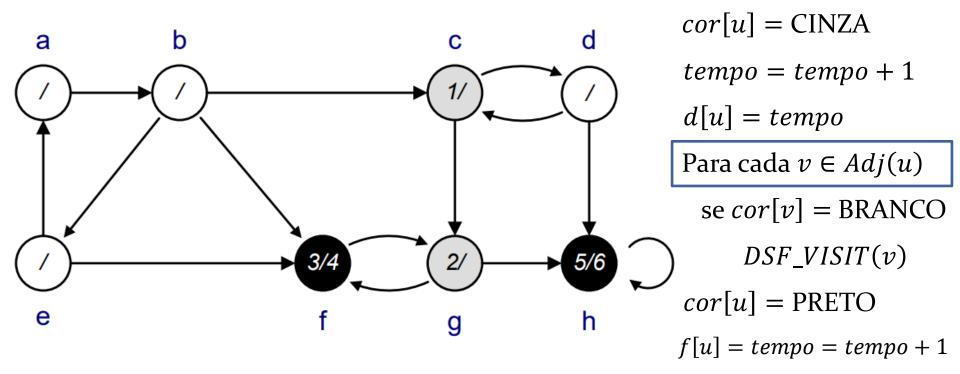
Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]



tempo = 6

Pilha de execução:
DFS_VISIT(g)
DFS_VISIT(c)
DFS(G) - próximo u=a (Para)

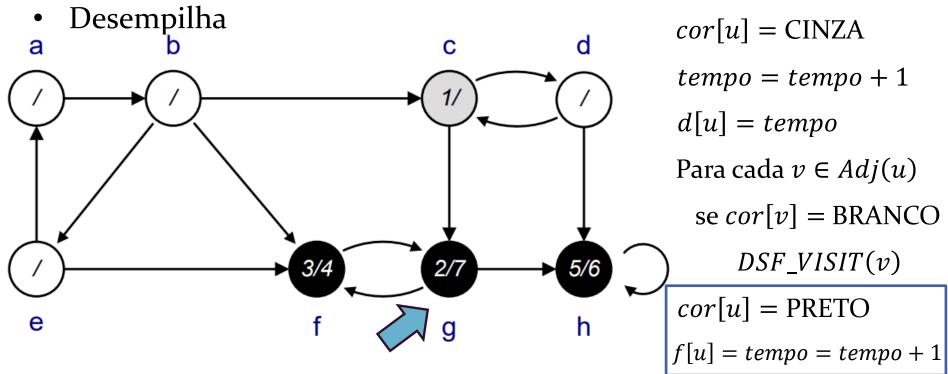
- Desempilhou: DFS_VISIT(g)
- O nó g não possui mais nós adjacentes não visitados
- Assim, a busca em **g** termina



Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h] tempo = 6

Pilha de execução: DFS_VISIT(c) DFS(G) - próximo u=a (Para)

- Marca g de PRETO
- Incrementa o tempo
- Indica o tempo de finalização de g



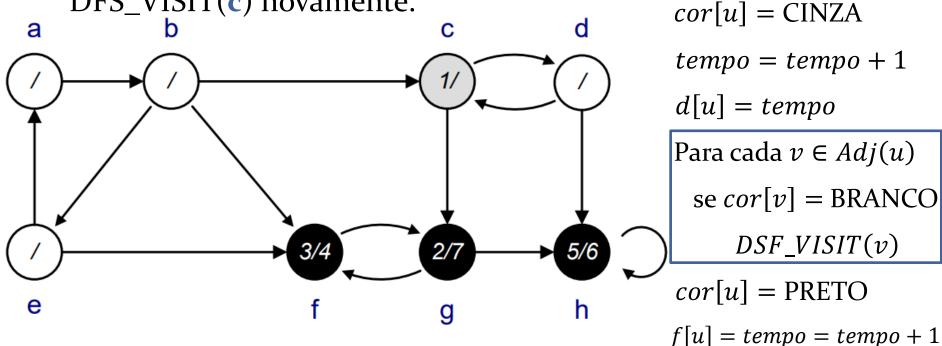
Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]



tempo = 7

Pilha de execução: DFS_VISIT(**c**) DFS(G) - próximo u=**a** (Para)

- Desempilhou DFS_VISIT(c)
- Próximo nó adjacente ao nó c: é o nó d, que é BRANCO
- Assim, invoca DFS_VISIT(d) e empilha DFS_VISIT(c) novamente.

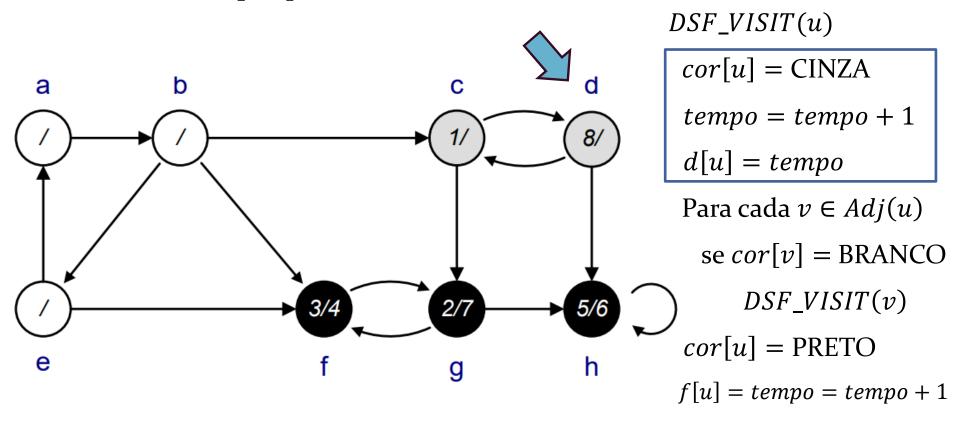


Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]

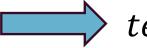
Pilha de execução:
 DFS(G) - próximo u=a (Para)

$$tempo = 7$$

Colore o nó d de CINZA, incrementa o tempo, e indica o tempo que o nó d foi localizado ...



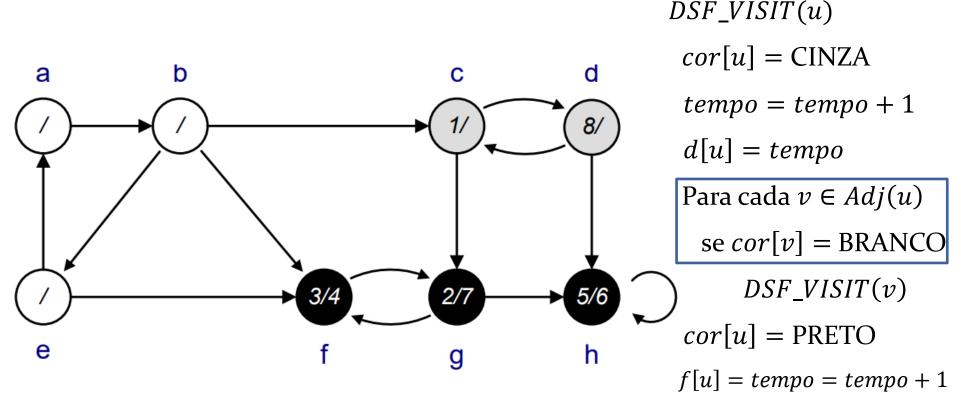
Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]



tempo = 8

Pilha de execução: DFS_VISIT(**c**) DFS(G) - próximo u=**a** (Para)

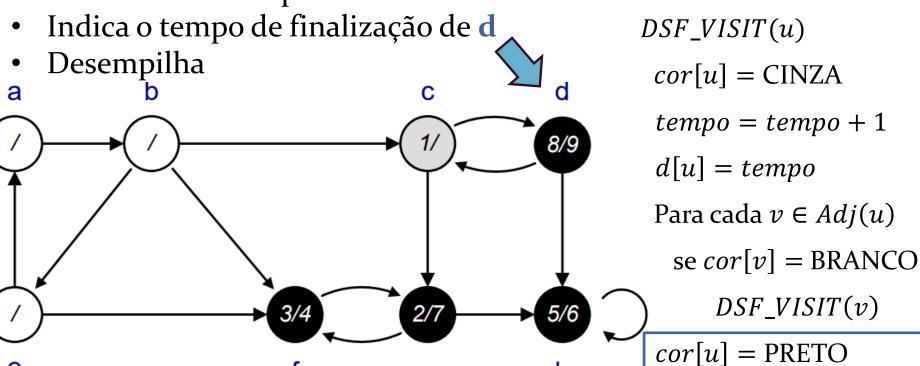
 O nó d possui apenas um nó adjacente, que não é BRANCO, assim a busca sobre d será finaliza



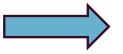
Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h] tempo = 8

Pilha de execução: DFS_VISIT(c) DFS(G) - próximo u=**a** (Para)

- Marca d de PRETO
- Incrementa o tempo



Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]

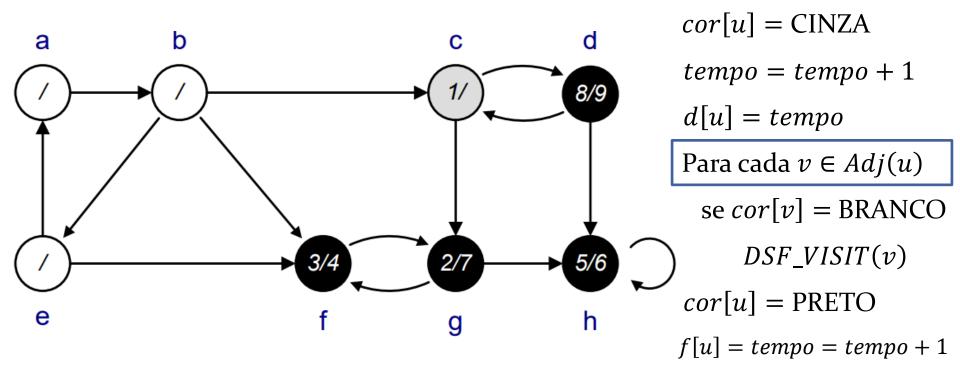


tempo = 9

Pilha de execução:
DFS_VISIT(c)
DFS(G) - próximo u=a (Para)

f[u] = tempo = tempo + 1

- Desempilhou DFS_VISIT(c)
- Não possui mais nós adjacentes, então a busca sobre **c** será finalizada



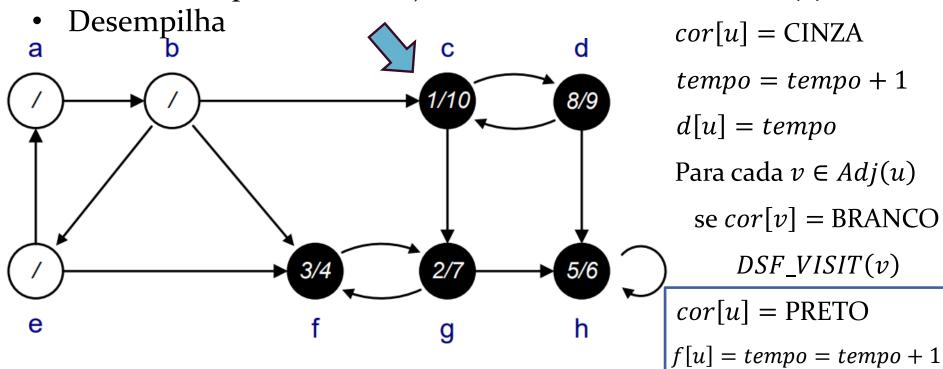
Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]

Pilha de execução:
 DFS(G) - próximo u=a (Para)

 $DSF_VISIT(u)$

tempo = 9

- Marca c de PRETO
- Incrementa o tempo
- Indica o tempo de finalização de c



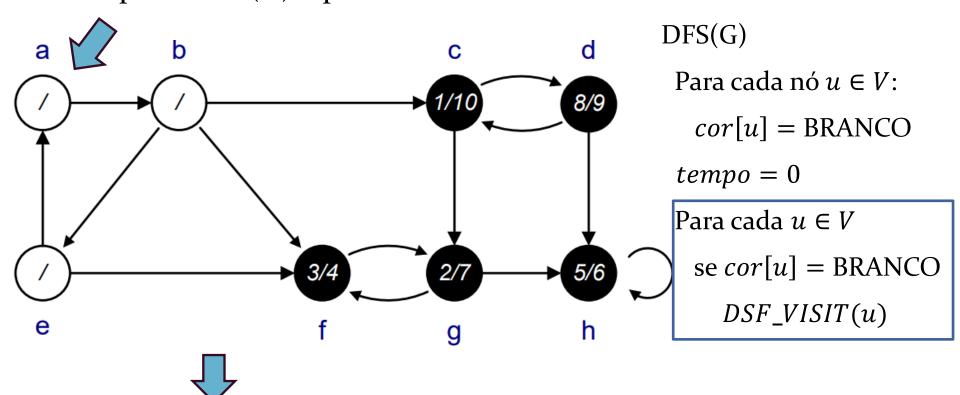
Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]

Pilha de execução:
 DFS(G) - próximo u=a (Para)





- Desempilhou DFS_(G) próximo: u=a
- O nó a é BRANCO, então chama DFS_VISIT(a)
- Empilha DFS(G) próximo: u=b

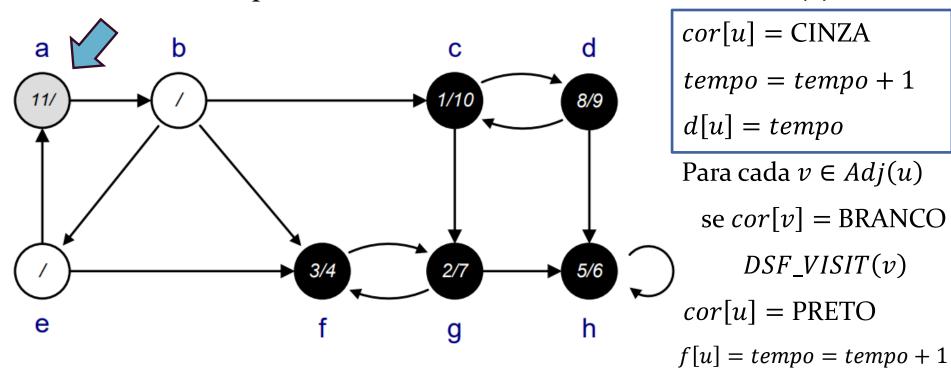


Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]

Pilha de execução: VAZIA!!!

$$tempo = 10$$

- Marca a de CINZA
- Incrementa o tempo
- Atribui o tempo de descoberta de a

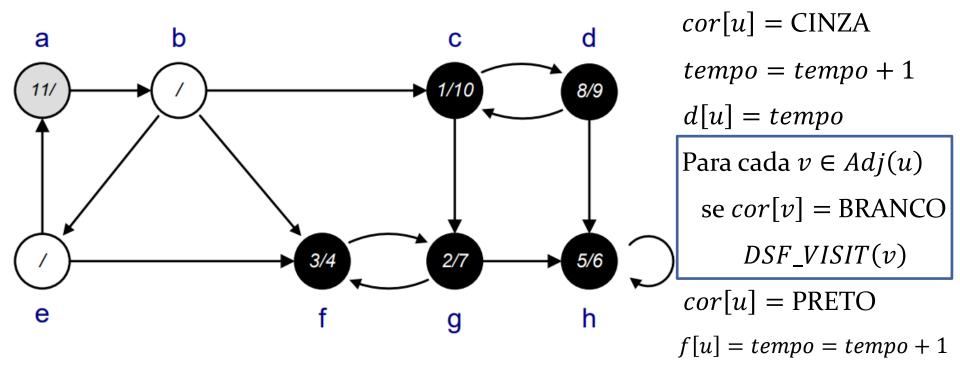


Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]



Pilha de execução: DFS(G) - próximo: u=b

- Para todos os nós adjacentes do nó a = {b}
- Se a cor de **b** for BRANCA, então DFS_VISIT(b)
- Empilha DFS_VISIT(a)



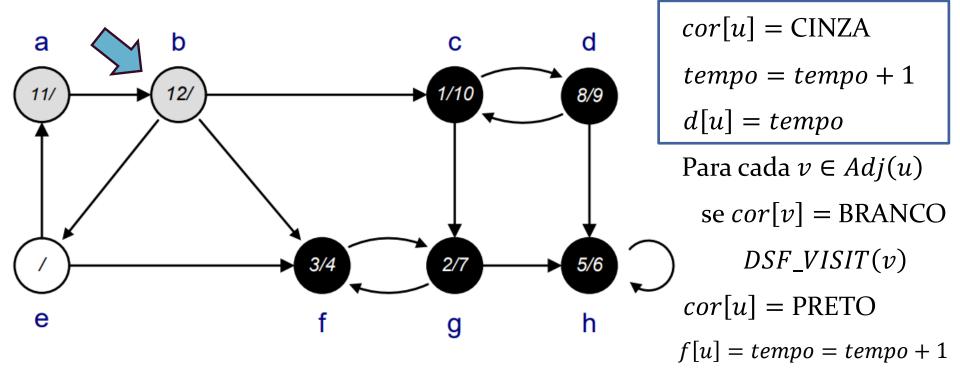
Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]

Pilha de execução:DFS(G) - próximo: u=b

 $DSF_VISIT(u)$

tempo = 11

- Marca b de CINZA
- Incrementa o tempo
- Atribui o tempo de descoberta de b

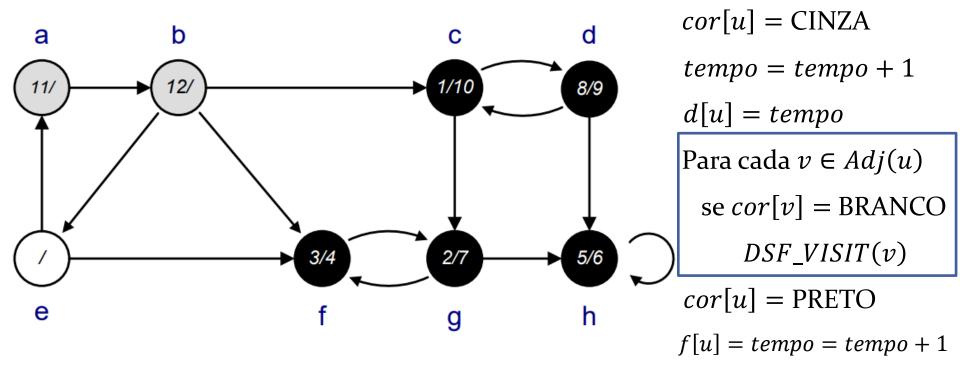


Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]



Pilha de execução:
 DFS_VISIT(a)
 DFS(G) - próximo: u=b

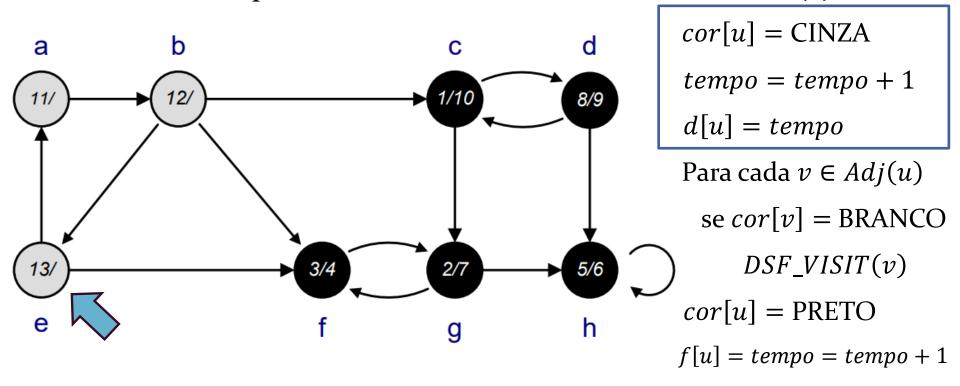
- Para todos os nós adjacentes do nó $\mathbf{b} = \{\mathbf{c}, \mathbf{e}, \mathbf{f}\}$
- A cor de **c** e de **f** é PRETA, então pula.
- Como cor de e é BRANCA → DFS_VISIT(e) DSF_VISIT(u)



Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h] tempo = 12

Pilha de execução:
 DFS_VISIT(a)
 DFS(G) - próximo: u=b

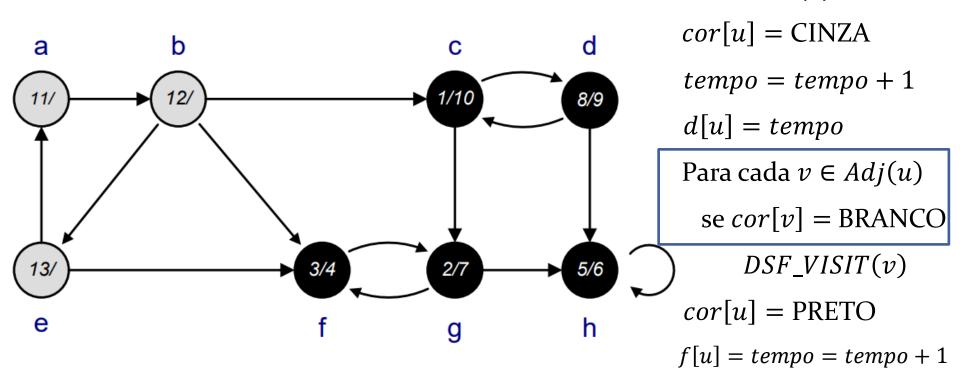
- Marca e de CINZA
- Incrementa o tempo
- Atribui o tempo de descoberta de e



Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h] tempo = 13

Pilha de execução:
DSF_VISIT(b)
DFS_VISIT(a)
DFS(G) - próximo: u=b

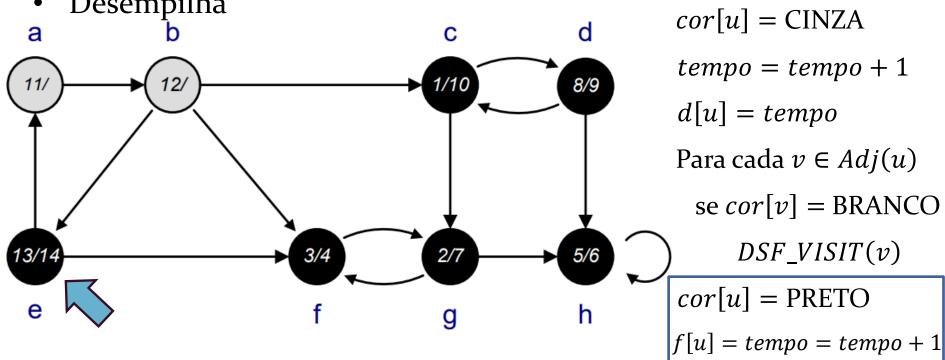
- Avalia os nós adjacente ao nó $e = \{a, f\}$
- Os nós a e f não são BRANCO(S), então finaliza a busca sobre o nó e.



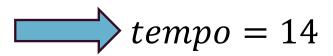
Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h] tempo = 13

Pilha de execução:
DSF_VISIT(b)
DFS_VISIT(a)
DFS(G) - próximo: u=b

- Marca e de PRETO
- Incrementa o tempo
- Atribui o tempo de finalização de e
- Desempilha

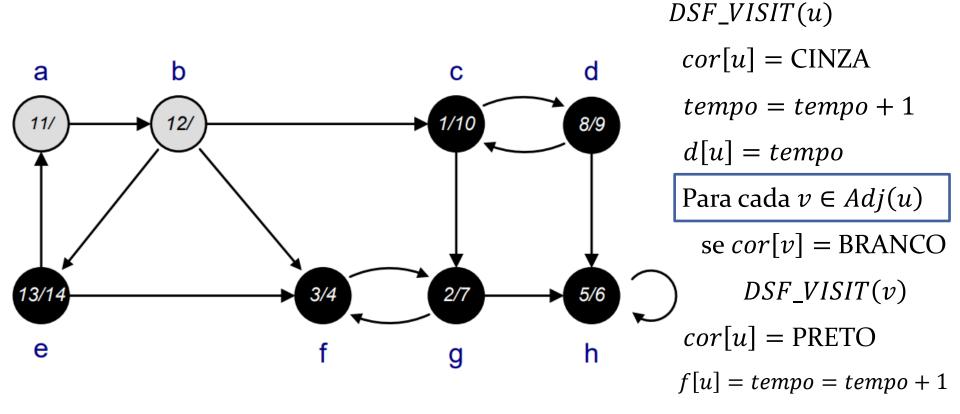


Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]



Pilha de execução: DSF_VISIT(b) DFS VISIT(a) DFS(G) - próximo: u=b

- Não possui mais nós adjacentes
- Assim, finaliza a busca em **b**

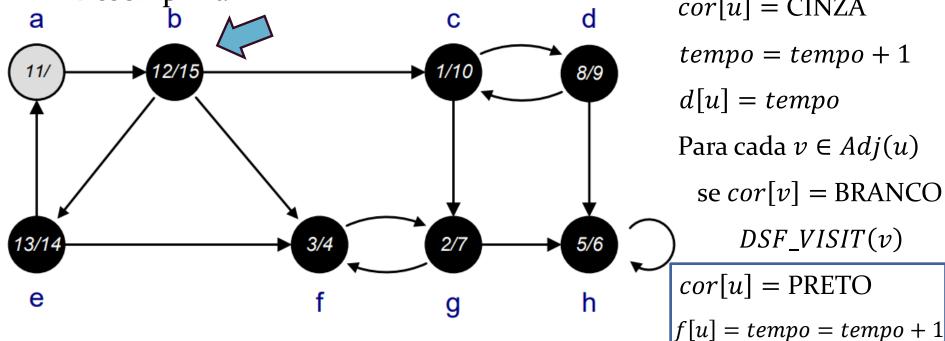


Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]



Pilha de execução: DFS_VISIT(**a**) DFS(G) - próximo: u=**b**

- Marca **b** de PRETO
- Incrementa o tempo
- Atribui o tempo de finalização de **b**
- Desempilha



 $DSF_VISIT(u)$ cor[u] = CINZAtempo = tempo + 1d[u] = tempoPara cada $v \in Adj(u)$ se cor[v] = BRANCO $DSF_VISIT(v)$

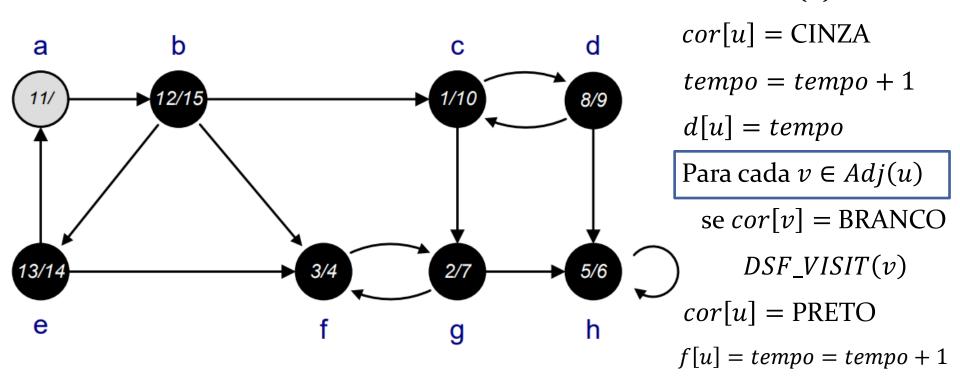
Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]



tempo = 15

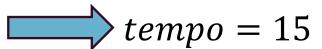
Pilha de execução: DFS_VISIT(a) DFS(G) - próximo: u=b

- Desempilhou DFS_VISIT(a)
- Mas a não possui mais nós adjacentes BRANCOS
- Assim, finaliza a busca sobre a

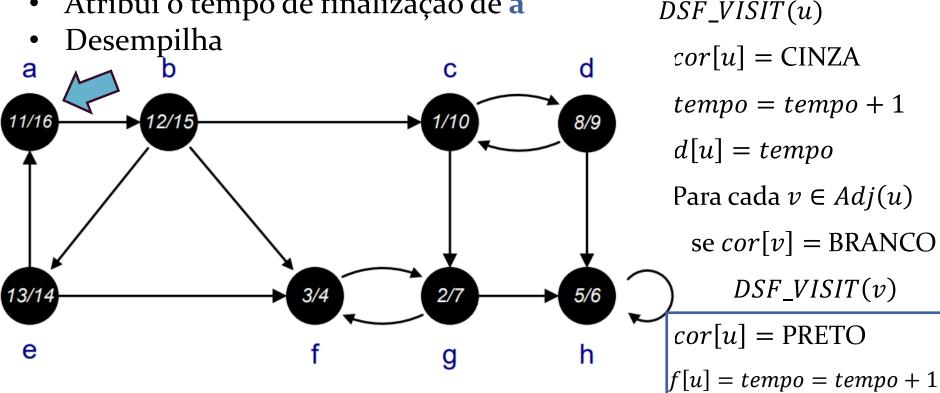


Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]

Pilha de execução:
 DFS(G) - próximo: u=b

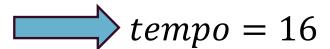


- Marca a de PRETO
- Incrementa o tempo
- Atribui o tempo de finalização de a

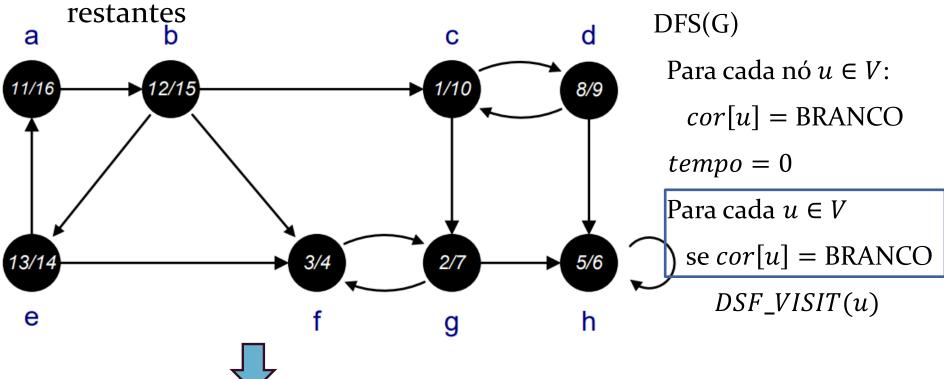


Lista: [c, a, b, d, e, f, g, h]

Pilha de execução: DFS(G) - próximo: u=b



- Desempilhou DFS(G) próximo: u=b
- Mas todos os nós não são mais BRANCO(S)
- Assim, a DFS(G) termina, verificando a cor de todos os nós

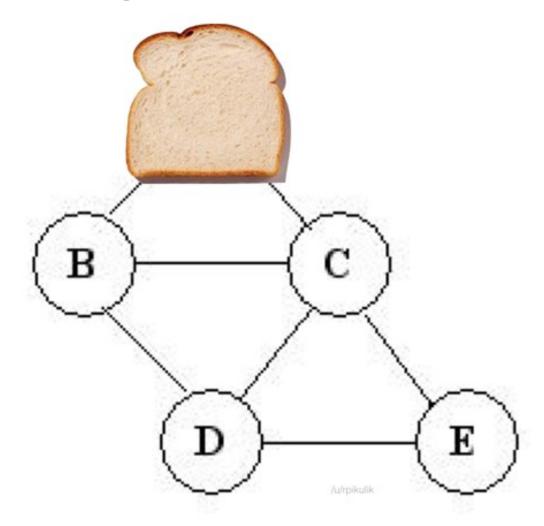


Lista: [c, a, **b**, d, e, f, g, h]

Pilha de execução: VAZIA!!!

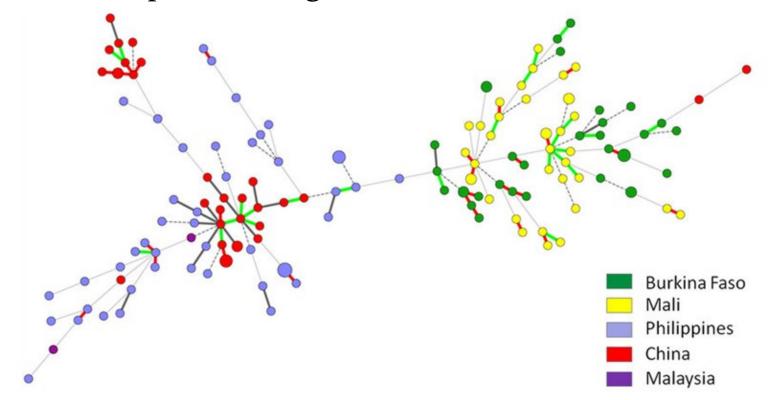
tempo = 16

Busca em largura (Breadth-First Search)

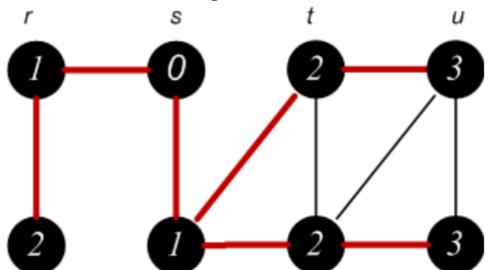


We are done.

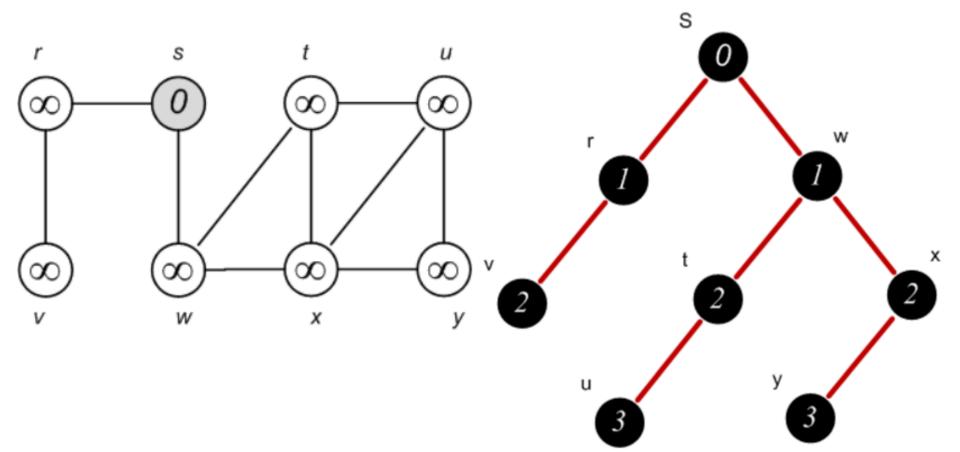
- É a **base** de vários algoritmos:
 - Caminho Mínimo (Dijkstra).
 - Árvore Geradora Mínima (AGM Prim).
 - Usado para interligar localidades a um custo mínima.



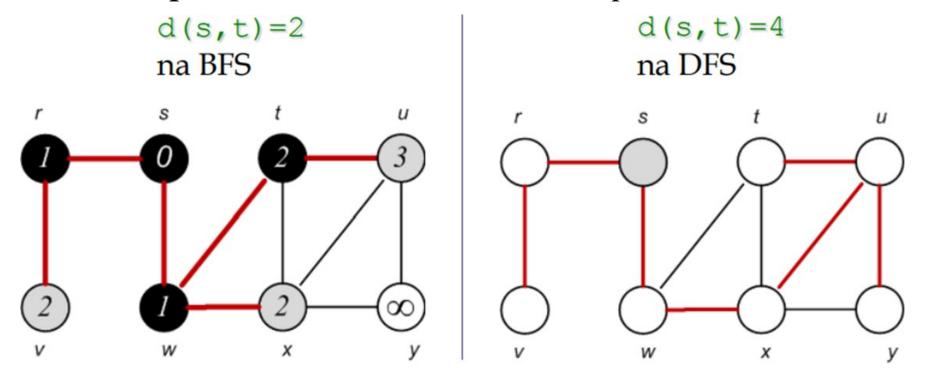
- Como funciona?
- O algoritmo calcula a "distância" (menor número de arestas) desde o nó raiz s até todos os nós acessíveis.
 - Não considera a distância como a soma dos pesos nãounitários das arestas.
 - Considera o número de saltos necessários mínimos para alcançar outro vértice do grafo.



• Ele também produz uma "**Árvore Primeiro na Extensão**", com raiz no vértice de partida, e que contém todos os demais vértices acessíveis.



- O caminho de s a qualquer nó v na Árvore Primeiro na Extensão corresponde a um "caminho mais curto" (que contém o número mínimo de arestas) entre esses nós.
 - Isso é possível, pois a busca é guiada "de nível em nível".
- Mas não é possível de se obter na busca em profundidade.



- A busca em largura recebe esse nome, pois expande a fronteira entre nós descobertos e não-descobertos uniformemente.
- Em resumo: o BSF descobre todos os nós à distância k a partir de s, antes de descobrir quaisquer nós à distância k+1.
- Analogia com o movimento da água!!!



O controle do descobrimento dos nós na busca em largura (BFS) é feito de forma similar ao controle do DFS:

- Nó Branco: Não conhecido/não visitado.
- Nó Cinza: Nó conhecido/não visitado; Seus nós adjacentes não foram inseridos na fila de acesso.
- Nó Preto: Nó conhecido/nó visitado; Todos os seus nós adjacentes foram inseridos na fila (não necessariamente visitados, como na DFS).

- Um nó é descoberto na primeira vez em que é encontrado.
- Neste momento, ele se torna NÃO BRANCO.
- Assim como no DFS, nós de cor CINZA e PRETA diferenciam os nós já localizados em duas classes.
- Nós de cor CINZA podem ter alguns nós adjacentes BRANCOS. Eles representam a fronteira entre os nós descobertos e não-descobertos;

- A BFS constrói uma Árvore Primeiro na Extensão contendo inicialmente apenas sua raiz.
- Sempre que um nó v é descoberto no curso da varredura da lista de adjacência de um nó u já descoberto, o nó v e a aresta (u,v) são adicionados à Árvore.
- Neste caso, dizemos que u é predecessor (ou pai) de v na Árvore.

- Como um nó é descoberto no máximo uma vez, este possui apenas um antecessor (pai).
 - A relação de pai depende da organização dos dados e representação do grafo (da relação de adjacência).

Conceito de Ancestral:

 Se u está no caminho na Árvore a partir da raiz s até o nó v, então u é ancestral de v, e v é um descendente de u.

- Estruturas auxiliares do algoritmo BFS:
 - cor[u]: indicativo de atingibilidade
 - p[u]: indica o nó antecessor de u (pai).
 - d[u]: distância desde a origem d(s,u) em quantidade de arestas.
 - F: fila de acessos.

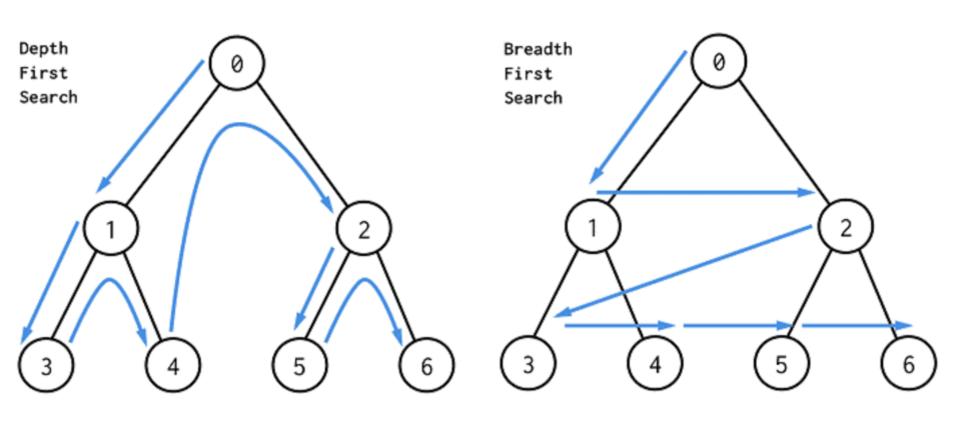
```
Input: Grafo G = G(V, E) e s raiz
                                  Enquanto !Vazia(F)
BFS(G,s)
                                    u = Desenfileira(F)
 Para cada nó u \in V \setminus \{s\}:
                                    Para cada v \in Adj[u]
   cor[u] = BRANCO
                                      se cor[v] = BRANCO
   d[u] = \infty
                                        cor[v] = CINZA
   p[u] = NULL
                                        d[v] = d[u] + 1
 cor[s] = CINZA
                                        p[v] = u
 d[s] = 0
                                        Enfileira(F, v)
 p[s] = NULL
                                     cor[u] = PRETO
 F = DefineFila()
 Enfileira(F,s)
```

Buscas em grafos

- Quanto tempo leva?
- A busca percorre todos os nós.
 - E empilha/enfileira seus nós adjacentes não visitados.
- Se usarmos Matriz de Adjacência: $O(n^2)$.
- Se usarmos Listas de Adjacência:
 - Cada aresta é analisada apenas duas vezes.
 - Gatamos tempo $O(max\{n,m\}) = O(n+m)$.
 - Linera no tamanho do grafo.

Algoritmos de busca em grafos

Lembrar sempre da analogia em árvores binárias



Exercícios – não é para entregar

Implementar em C ambos os algoritmos.

 Rodar "na mão", a partir de algum exemplo prático, o algoritmo BSF. Imprima os vetores p e d no final.