

Graph Intro

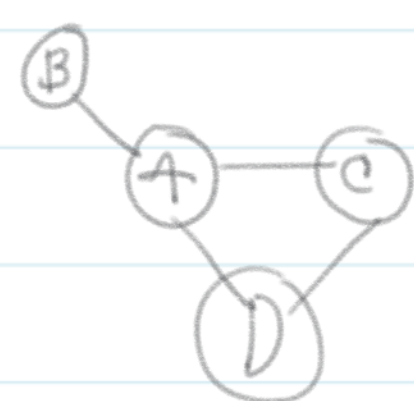
- Graph in everyday life → โครงข่ายโครงข่าย, เครือข่าย
- ประกอบด้วย vertex และ edges
- อาจจะมี loop ได้

Graph Representation (Edge list)

Adjacency Matrix, list ธรรมดา !!

Edges list

Edges : (A,B), (A,C), (A,D), (C,D)



List:

Adjacency Matrix ธรรมดา!!

Matrix

	A	B	C	D
A	0	1	1	1
B	1	0	0	0
C	1	0	0	1
D	1	0	1	0

0: ไม่ edge
1: มี edge

push 9x for integer not

ใช้ Arr 2 มิติ ของ int ธรรมดา

ใช้ boolean → boolean[][] arr;

- true = มี edge, false = ไม่มี edge

directed graph - ไม่มองกลับ

Adjacency List

→ เป็น arr ของ list แต่ละตัว

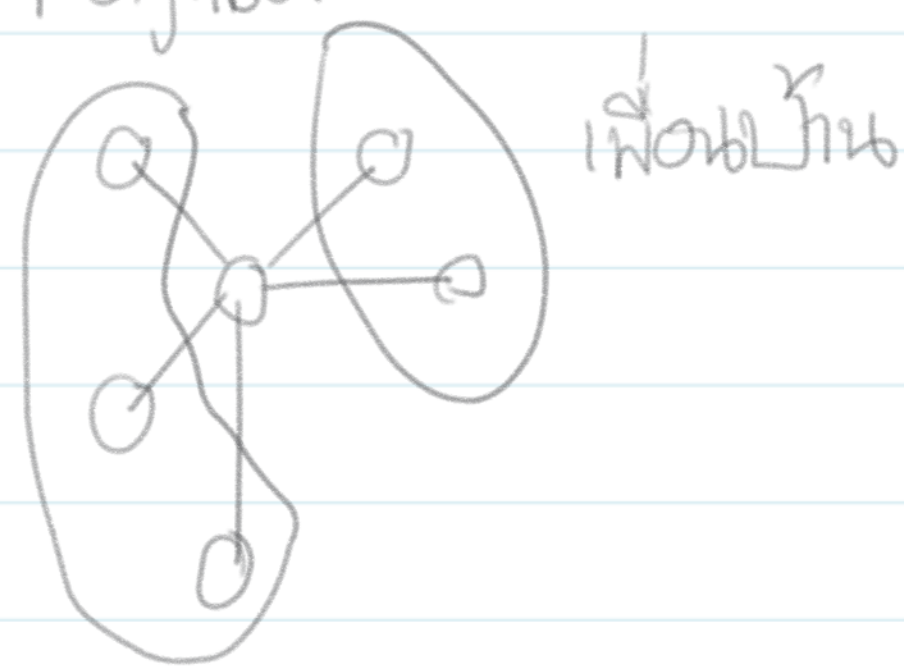
Index	Object
0	A
1	B
2	C
3	D

Object	Neighbors
A	B → C → D
B	A
C	A → D
D	A → C

push back
ถ้า = find ที่เจอมาใหม่

Map index to object

Neighbor



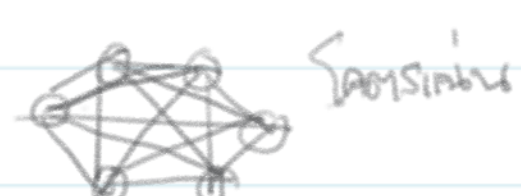
เพื่อนบ้าน

Runtime

→ ขึ้นกับทั้ง Vertex และ Edge

คือ $O(V + E)$

หาเพื่อนบ้าน graph E มี V



เพื่อนบ้าน

Graph Depth First Search

path - ลำดับของ Vertex

reachability - ไปถึงได้มั้ย

เป็น boolean visited

if v.visited ไม่เข้า

→ ถ้าเข้าแล้ว = ไม่เข้า

Theorem - ทุก vertex ที่เชื่อมถึงกัน = Mark visit

DFS (3)

Runtime

- total $O(V + E)$

Exploration

visited(v) ← true

for (v,w) ∈ E

if not visited(w);

Explore(w)

Connect component → มีกี่ส่วน, ใช้ DFS หา

* ถ้ามี 6 ส่วน Runtime ของ $|V|/|E|$ คือ n ส่วน

BFS (visited, cc num)

- Length = edge

- Distance = Length ที่สั้นที่สุด, ไม่รู้ = ∞, s.v = 0 → 1

BFS(s) dist

v = เริ่มต้น, u = เสร็จ

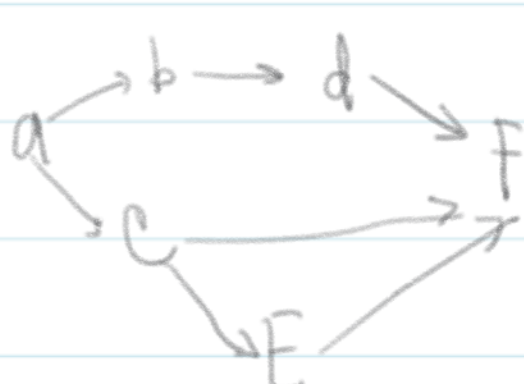
Shortest-path tree

constructing (prev)

Re const ของ stack

$O(E + V)$

หาเพื่อนบ้าน



push a เข้า q

pop a set dist = 0

push b เข้า q

push c เข้า q

pop b set dist = 1

push d เข้า q

push e

push f เข้า q