



# Algoritmizace

Marko Genyk-Berezovskyj, Daniel Průša

2010 – 2024

# Dnešní témata

- Průchod stromem do šířky
- Průchod grafem do hloubky a do šířky
- Čtvrtá domácí úloha

slido



# Úvodní zvolání

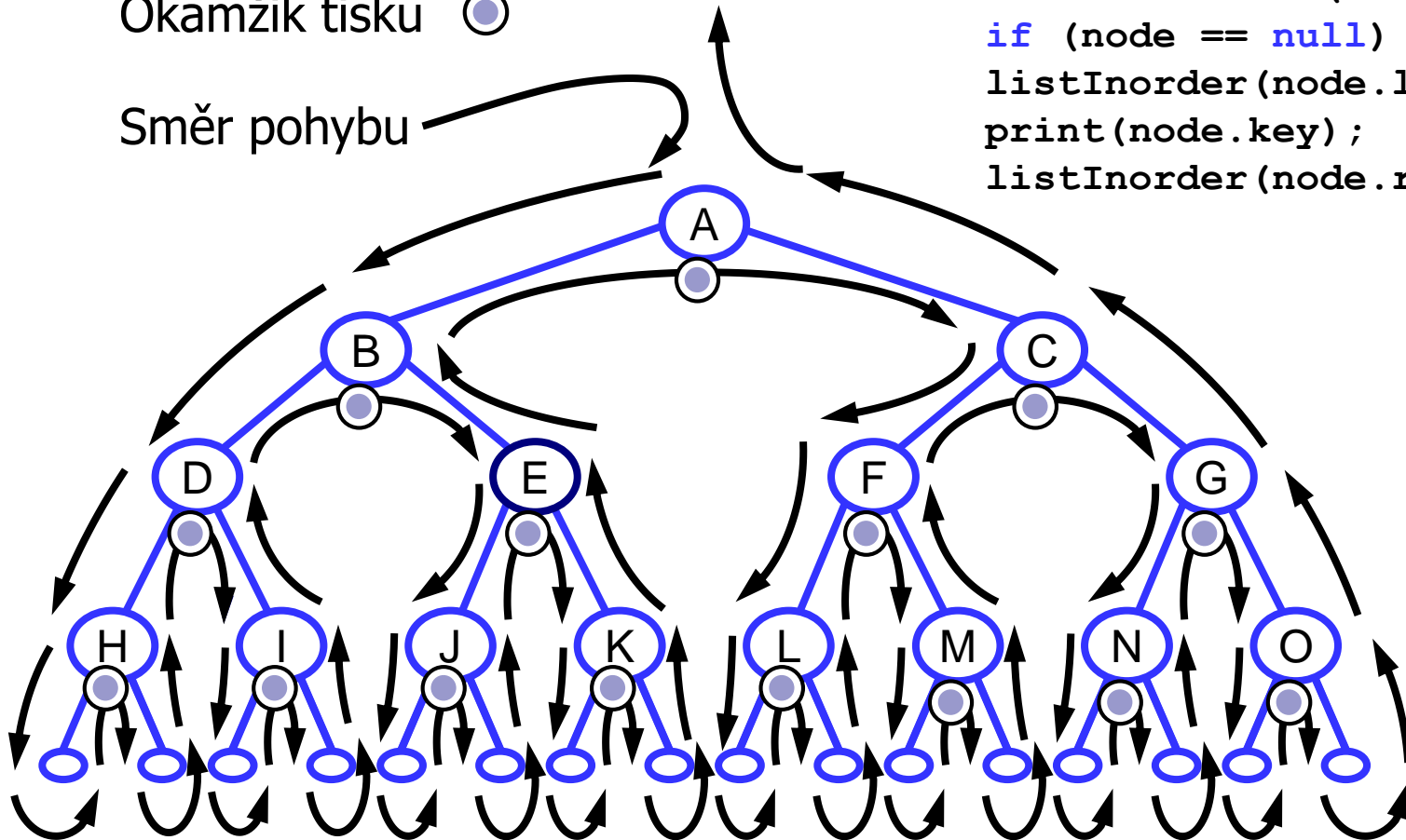
① Start presenting to display the poll results on this slide.

# Z minula: průchod stromem do hloubky

Okamžik tisku ○

Směr pohybu

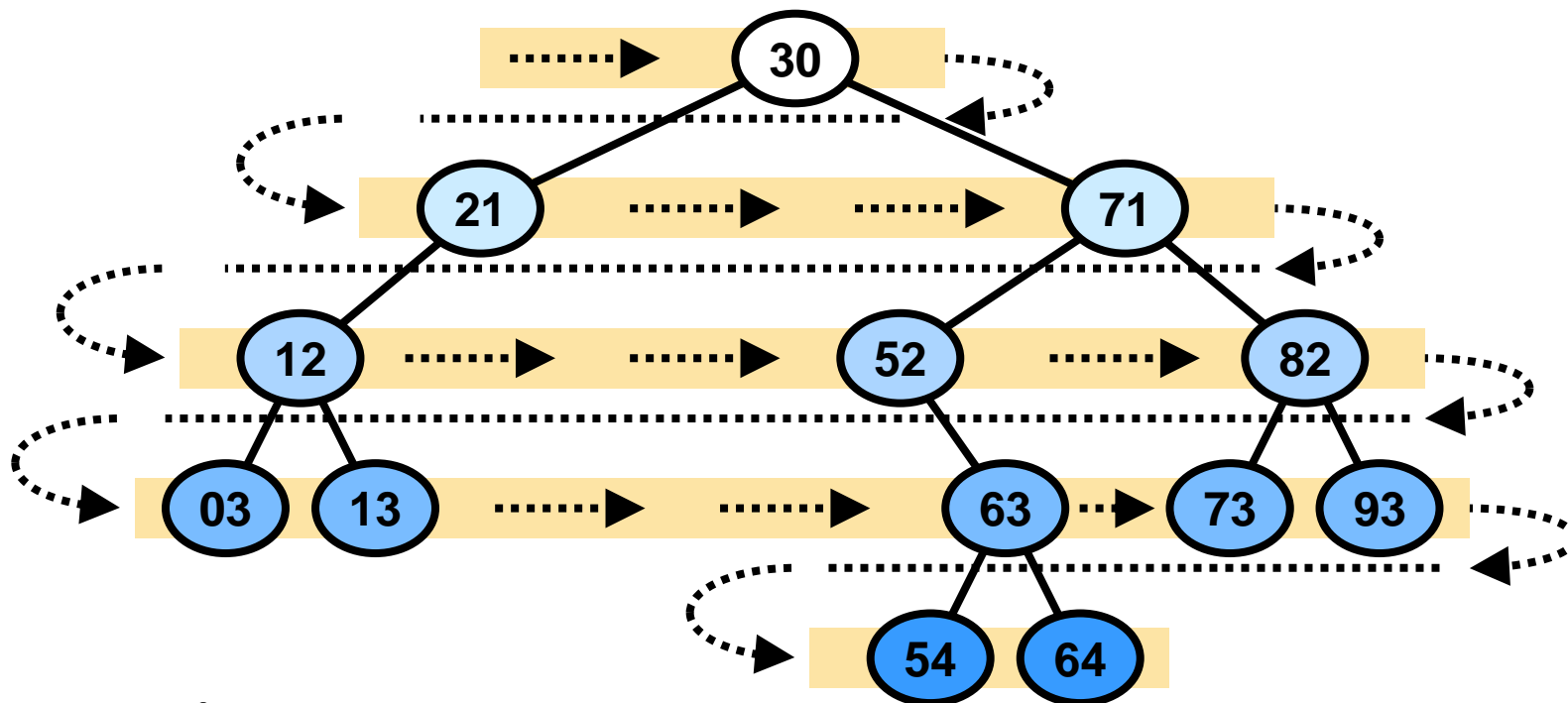
```
void listInorder(Node node) :  
    if (node == null) return;  
    listInorder(node.left);  
    print(node.key);  
    listInorder(node.right);
```



Výstup

H D I B J E K A L F M C N G O

# Průchod stromem do šířky

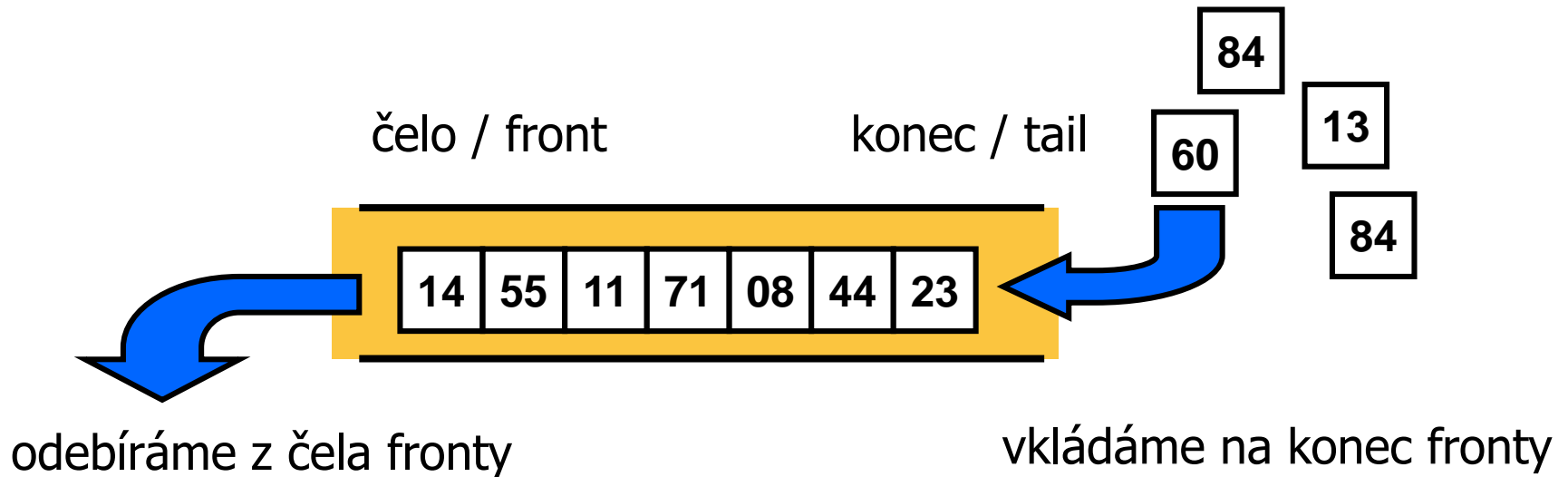


Pořadí uzlů

30	21	71	12	52	82	03	13	63	73	93	54	64
----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----

Struktura stromu ani rekurzivní přístup tento průchod nepodporují.

# Fronta



`java.util.LinkedList`

```
addLast(element)
removeFirst()
getFirst()
isEmpty()
```

`queue` (C++ Standard Template Library)

```
queue::push(element)
queue::pop()
queue::front()
queue::empty()
```

# Cyklická implementace fronty polem



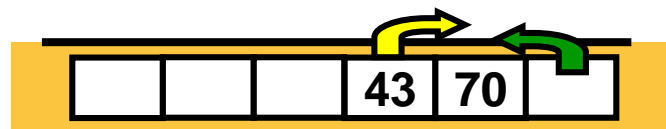
Prázdná fronta  
v poli pevné délky



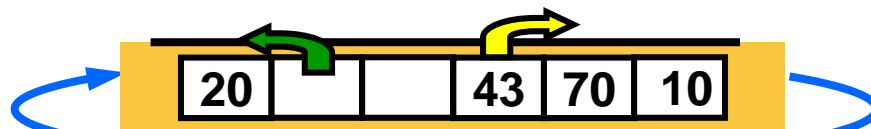
Vlož 24, 11, 90, 43, 70.



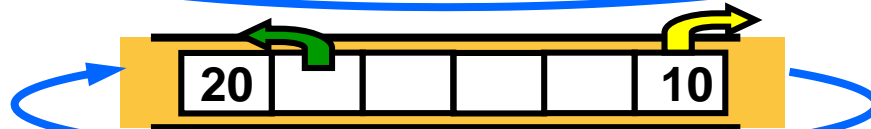
Odeber, odeber, odeber.



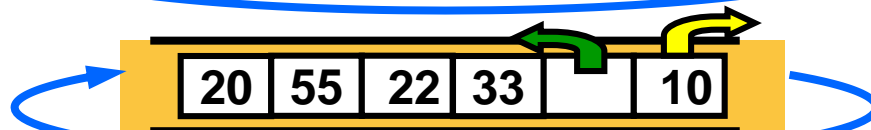
Vlož 10, 20.



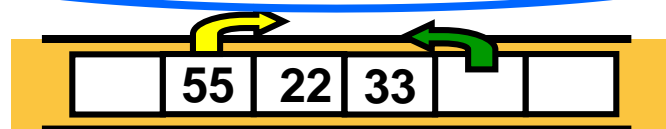
Odeber, odeber.



Vlož 55, 22, 33.



Odeber, odeber.



# Průchod stromem do šířky

Inicializace:

Vytvoř prázdnou frontu

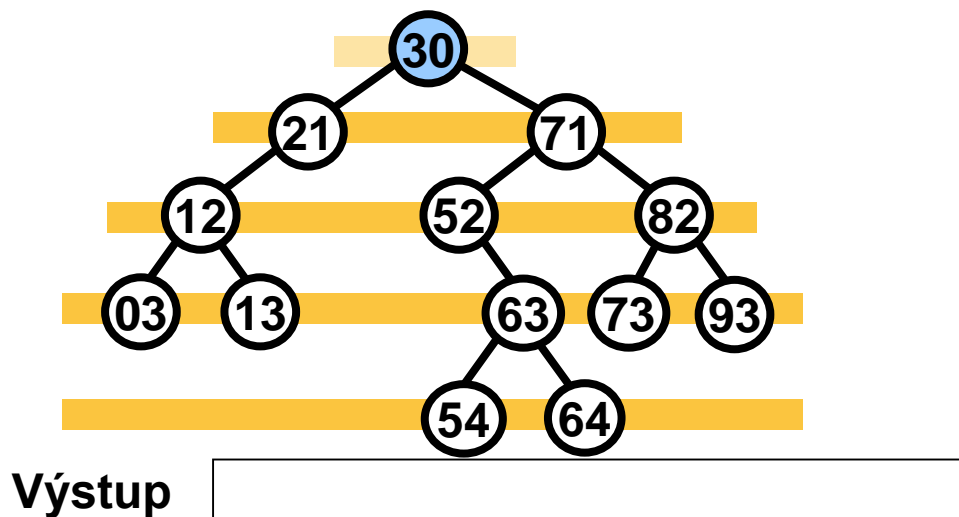


Do fronty vlož kořen stromu



Čelo

Konec



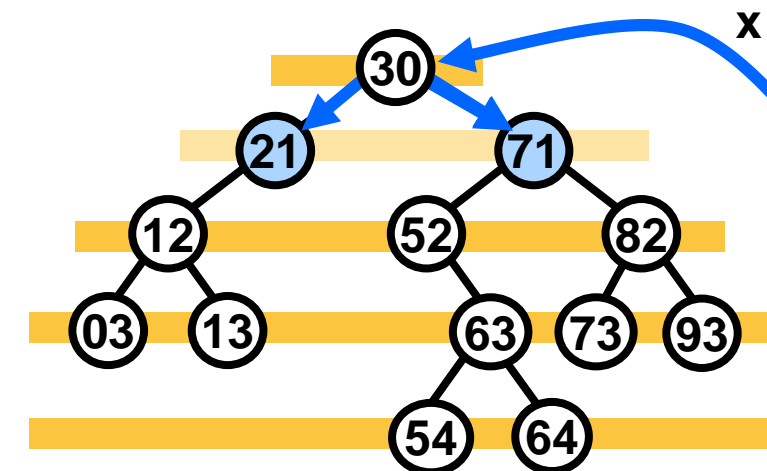
Hlavní cyklus

Dokud není fronta prázdná, opakuj:

1. Odeber první uzel z fronty a zpracuj ho.
2. Do fronty vlož jeho potomky, pokud existují.



# Průchod stromem do šířky



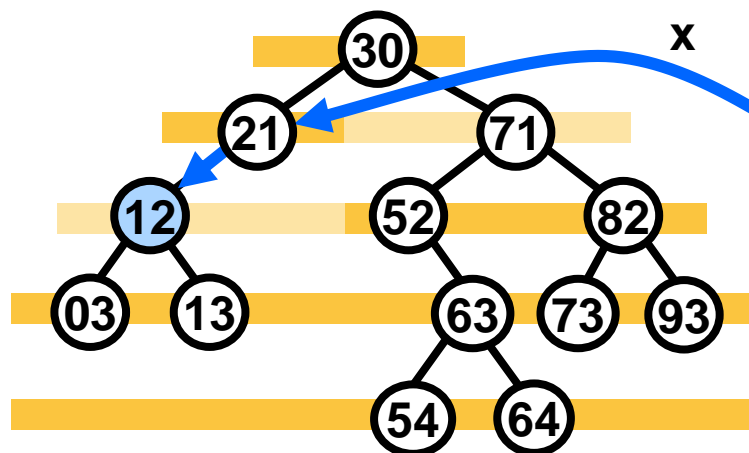
1.  $x = \text{Odeber}()$ ,  $\text{tisk}(x.\text{key})$ .

2.  $\text{Vlož}(x.\text{left})$ ,  $\text{vlož}(x.\text{right})$ . \*)

Výstup 30



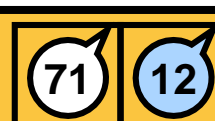
\*) pokud existuje



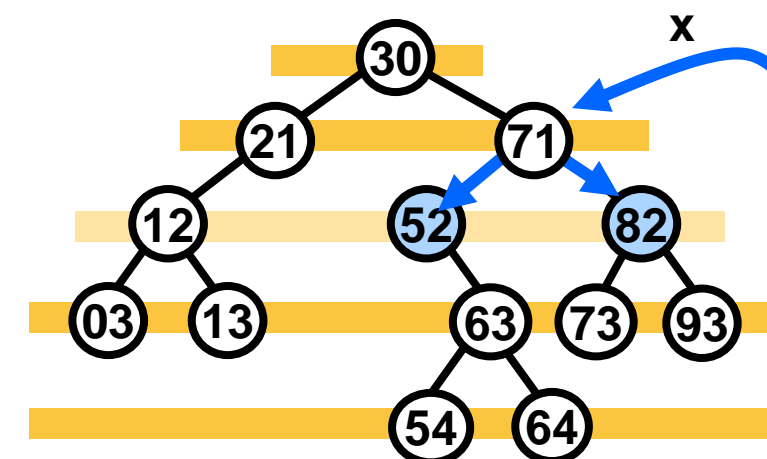
1.  $x = \text{Odeber}()$ ,  $\text{tisk}(x.\text{key})$ .

2.  $\text{Vlož}(x.\text{left})$ ,  $\text{vlož}(x.\text{right})$ . \*)

Výstup 30 21



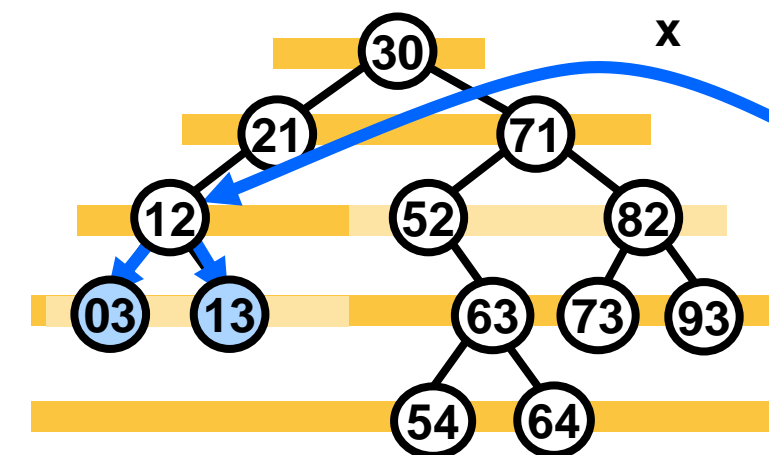
# Průchod stromem do šířky



1.  $x = \text{Odeber}()$ ,  $\text{tisk}(x.\text{key})$ .

2.  $\text{Vlož}(x.\text{left})$ ,  $\text{vlož}(x.\text{right})$ . \*)

Výstup 30 21 71



1.  $x = \text{Odeber}()$ ,  $\text{tisk}(x.\text{key})$ .

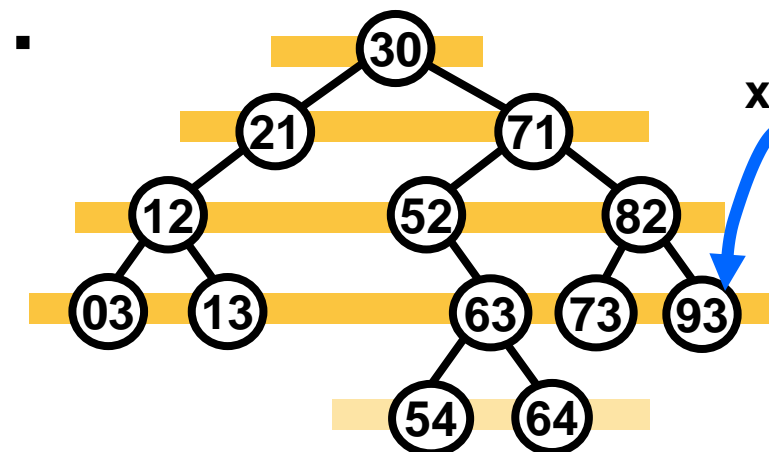
2.  $\text{Vlož}(x.\text{left})$ ,  $\text{vlož}(x.\text{right})$ . \*)

Výstup 30 21 71 12

\*) pokud existuje

# Průchod stromem do šířky

...



1.  $x = \text{Odeber}()$ ,  $\text{tisk}(x.\text{key})$ .

2.  $\text{Vlož}(x.\text{left})$ ,  $\text{vlož}(x.\text{right})$ . \*)

Výstup 30 21 71 12 52 82 03 13 63 73 93



1.  $x = \text{Odeber}()$ ,  $\text{tisk}(x.\text{key})$ .

2.  $\text{Vlož}(x.\text{left})$ ,  $\text{vlož}(x.\text{right})$ . \*)

Výstup 30 21 71 12 52 82 03 13 63 73 93 54

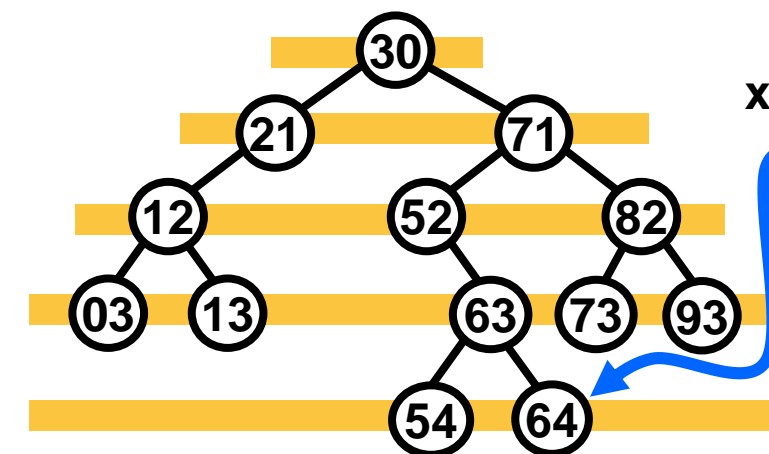
\*) pokud existuje

# Průchod stromem do šířky

1.  $x = \text{Odeber}()$ ,  $\text{tisk}(x.\text{key})$ .

2.  $\text{Vlož}(x.\text{left})$ ,  $\text{vlož}(x.\text{right})$ . \*)

\*) pokud existuje



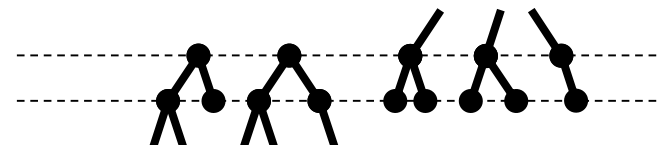
Výstup 30 21 71 12 52 82 03 13 63 73 93 54 64

Fronta je prázdná,  
průchod stromem končí.

V neprázdné frontě jsou vždy právě

-- některé (třeba všechny) uzly jednoho patra

-- a všichni potomci těch uzlů tohoto patra, které už nejsou ve frontě.



Někdy jsou ve frontě přesně všechny uzly jednoho patra. Viz výše.



# Průchod stromem do šířky

```
void listBreadth (Node node) {  
    if (node == null) return;  
    Queue q = new Queue();           // create queue  
    q.push(node);                     // init queue  
    while (!q.empty()) {  
        node = q.pop();  
        print(node.key);              // process node  
        if (node.left != null) q.push(node.left);  
        if (node.right != null) q.push(node.right);  
    }  
}
```



Jakou má průchod stromem do šířky časovou složitost?



**Jakou má průchod do  
šířky stromem s 'n' uzly  
časovou složitost?**

slido



# Audience Q&A Session

① Start presenting to display the audience questions on this slide.

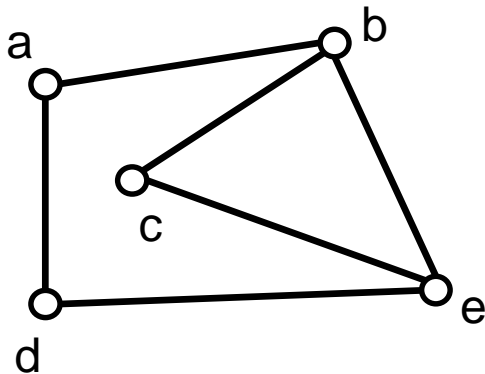
# Průchod grafem

Průchody stromem zobecníme pro orientované i neorientované grafy.

$$G_1 = (V, E_1)$$

$$V = \{a, b, c, d, e\}$$

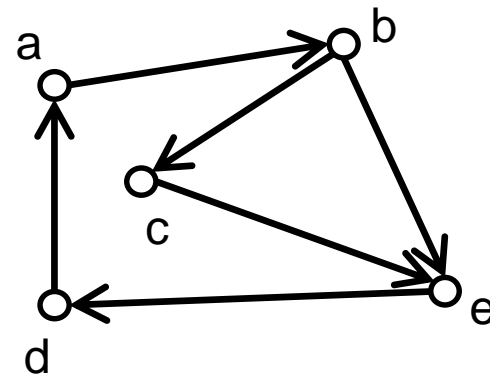
$$E_1 = \left\{ \{a, b\}, \{b, c\}, \{b, e\}, \right. \\ \left. \{e, c\}, \{d, e\}, \{a, d\} \right\}$$



$$G_2 = (V, E_2)$$

$$V = \{a, b, c, d, e\}$$

$$E_2 = \left\{ (a, b), (b, c), (b, e), \right. \\ \left. (c, e), (e, d), (d, a) \right\}$$



Použití: hledání komponent souvislosti, cyklů, hranově nejkratší cesty, ...

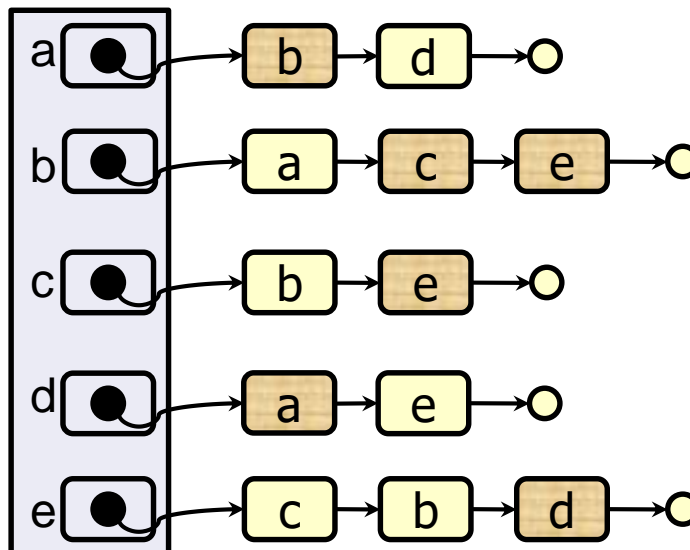


# Reprezentace grafu v paměti

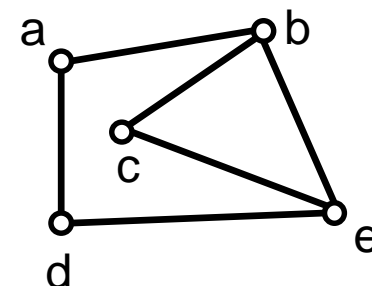
Matice sousednosti:

	a	b	c	d	e
a	0	<b>1</b>	0	<b>1</b>	0
b	<b>1</b>	0	<b>1</b>	0	<b>1</b>
c	0	<b>1</b>	0	0	<b>1</b>
d	<b>1</b>	0	0	0	<b>1</b>
e	0	<b>1</b>	<b>1</b>	<b>1</b>	0

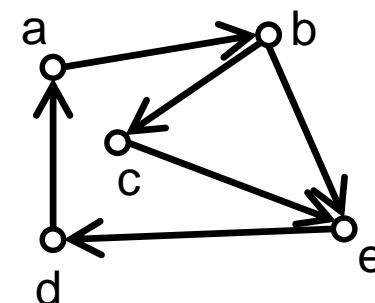
Seznam sousedů:



$G_1 = (V, E_1)$



$G_2 = (V, E_2)$




Prostorová složitost

$$\Theta(|V|^2)$$

test existence hrany  
v konstantním čase

$$\Theta(|V| + |E|)$$

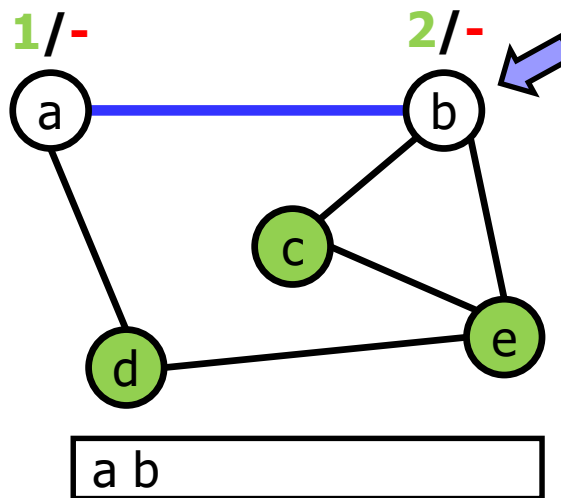
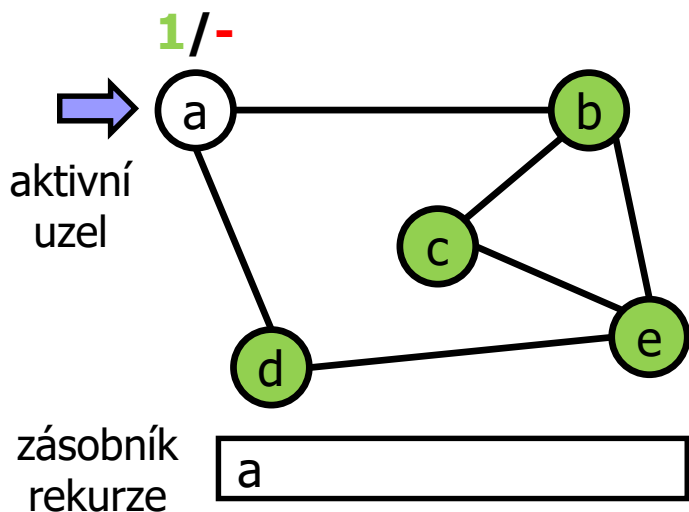
výhodnější pro řídké grafy

Reprezentace grafu  $G_2$   
obsahuje pouze prvky  
s pozadím 

# Průchod grafem do hloubky (DFS)

## Depth-first search

čas otevření / uzavření uzlu



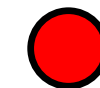
stavy uzlu:



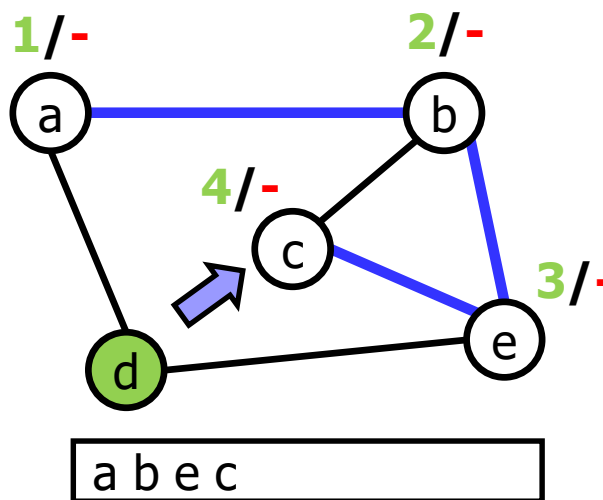
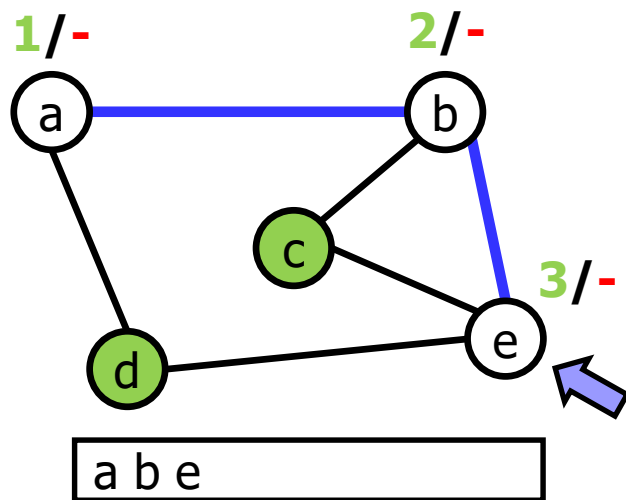
FRESH



OPEN

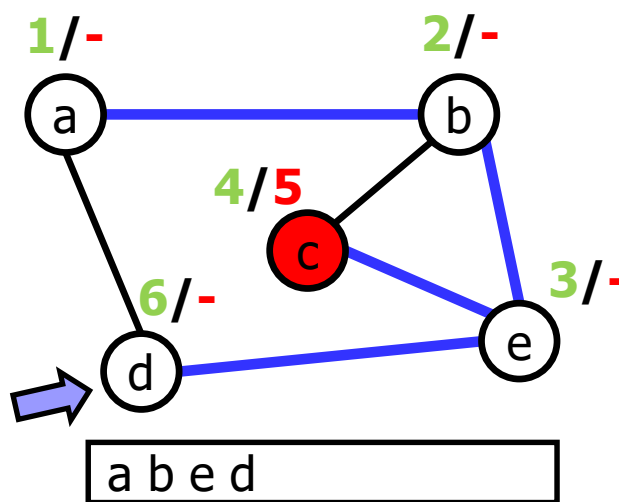
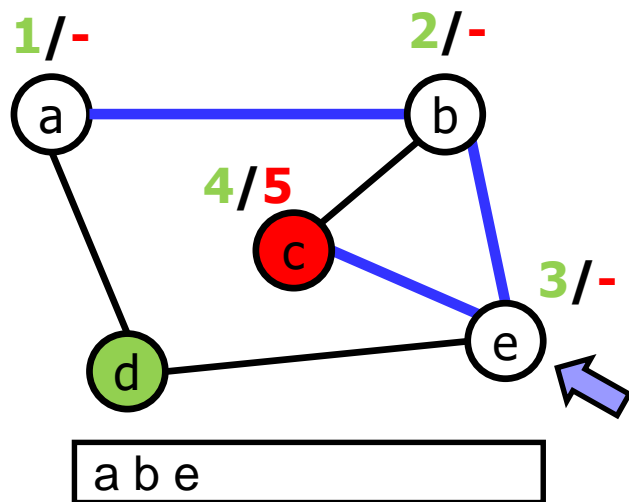


CLOSED



# Průchod grafem do hloubky (DFS)

## Depth-first search



stavy uzlu:



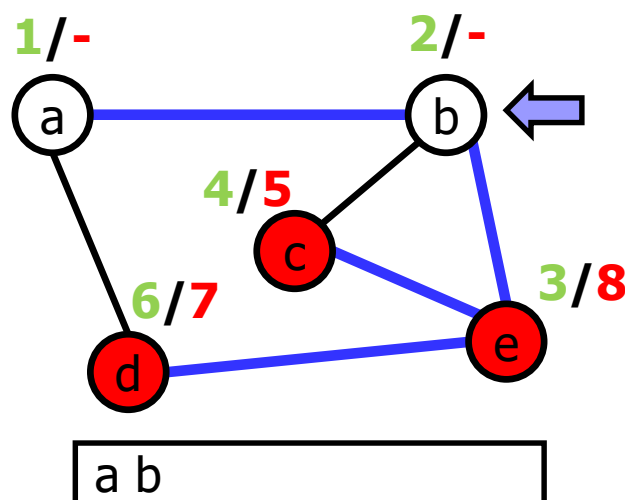
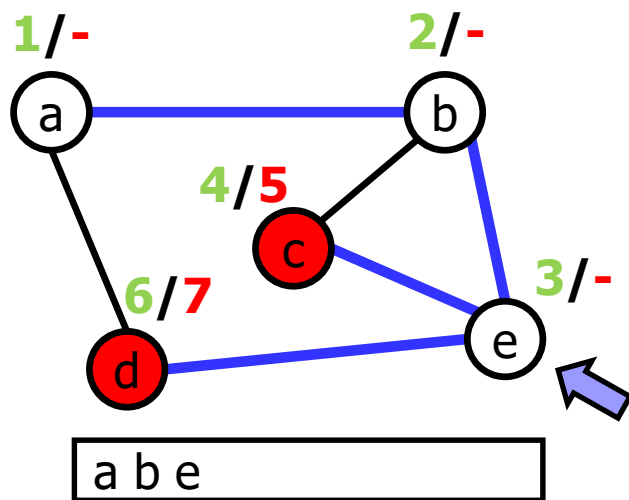
FRESH



OPEN

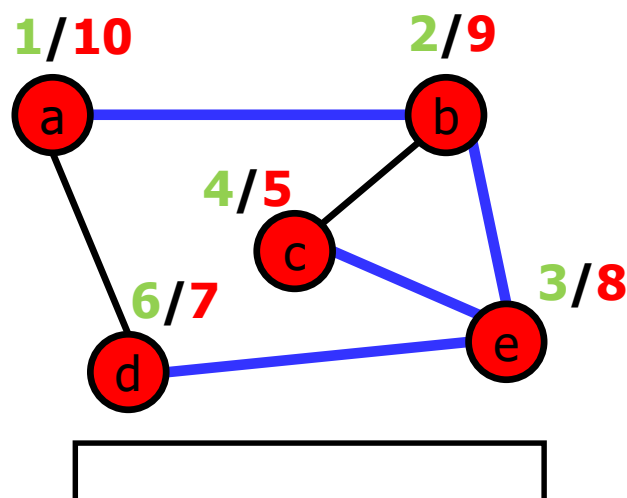
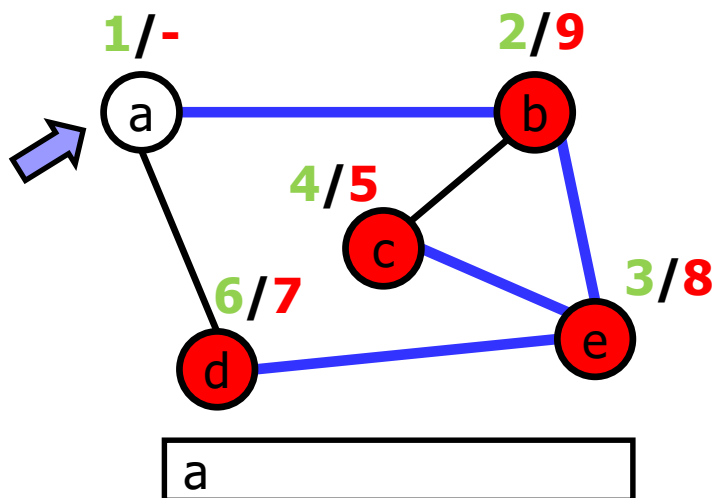


CLOSED



# Průchod grafem do hloubky (DFS)

## Depth-first search



stavy uzlu:



FRESH

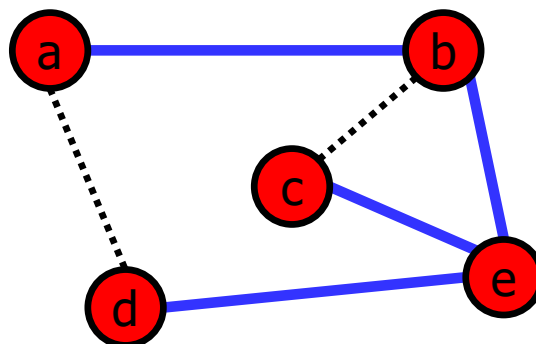


OPEN



CLOSED

DFS-strom:



# DFS rekurzivně

```
DFS(Node node): // průchod jednou komponentou
    node.visited = true;
    foreach n in node.neighbors do
        if !n.visited then
            DFS(n);
        end;
    end;
```

```
DFS(Node[] nodes): // průchod celým grafem
    foreach node in nodes do
        if !node.visited then
            DFS(node);
        end;
    end;
```

# DFS se zásobníkem

```
DFS_iterative(Node node):  
    S = new Stack();  
    S.push(node);  
    while !S.isEmpty() do  
        node = S.pop();  
        if !node.visited then  
            node.visited = true;  
            foreach n in node.neighbors do  
                S.push(n);
```

simuluje rekurzi

- jiné pořadí uzlů než při rekurzi
- uzel může být na zásobník vložen opakovaně

```
DFS_iterative2(Node node):  
    S = new Stack();  
    S.push(new Iterator(node.neighbors));  
    while !S.isEmpty() do  
        if S.peek().hasNext() then  
            n = S.peek().next();  
            if !n.visited then  
                n.visited = true;  
                S.push(new Iterator(node.n));  
            else  
                node = S.pop();
```

# Časová složitost DFS

Která z následujících možností nejlépe popisuje časovou složitost DFS pro graf  $G = (V, E)$  ?

- A.  $O(|E|)$
- B.  $O(|V| + |E|)$
- C.  $O(|V|^2)$
- D.  $O(|V| \cdot |E|)$



**Jakou má DFS časovou  
složitost pro graf  $G=(V,E)$ ?**



# Časová složitost DFS

```
DFS(Node node) :  
    node.visited = true;  
    foreach n in node.neighbors do  
        if !n.visited then  
            DFS(n);  
        end;  
    end;
```

```
DFS(Node[] nodes) :  
    foreach node in nodes do  
        if !node.visited then  
            DFS(node);  
        end;  
    end;
```

$G = (V, E)$  reprezentovaný jako seznam sousedů

$$T(|V|, |E|) = O\left(|V| + \sum_{v \in V} d_v\right) = O(|V| + 2|E|) = O(|V| + |E|)$$

slido

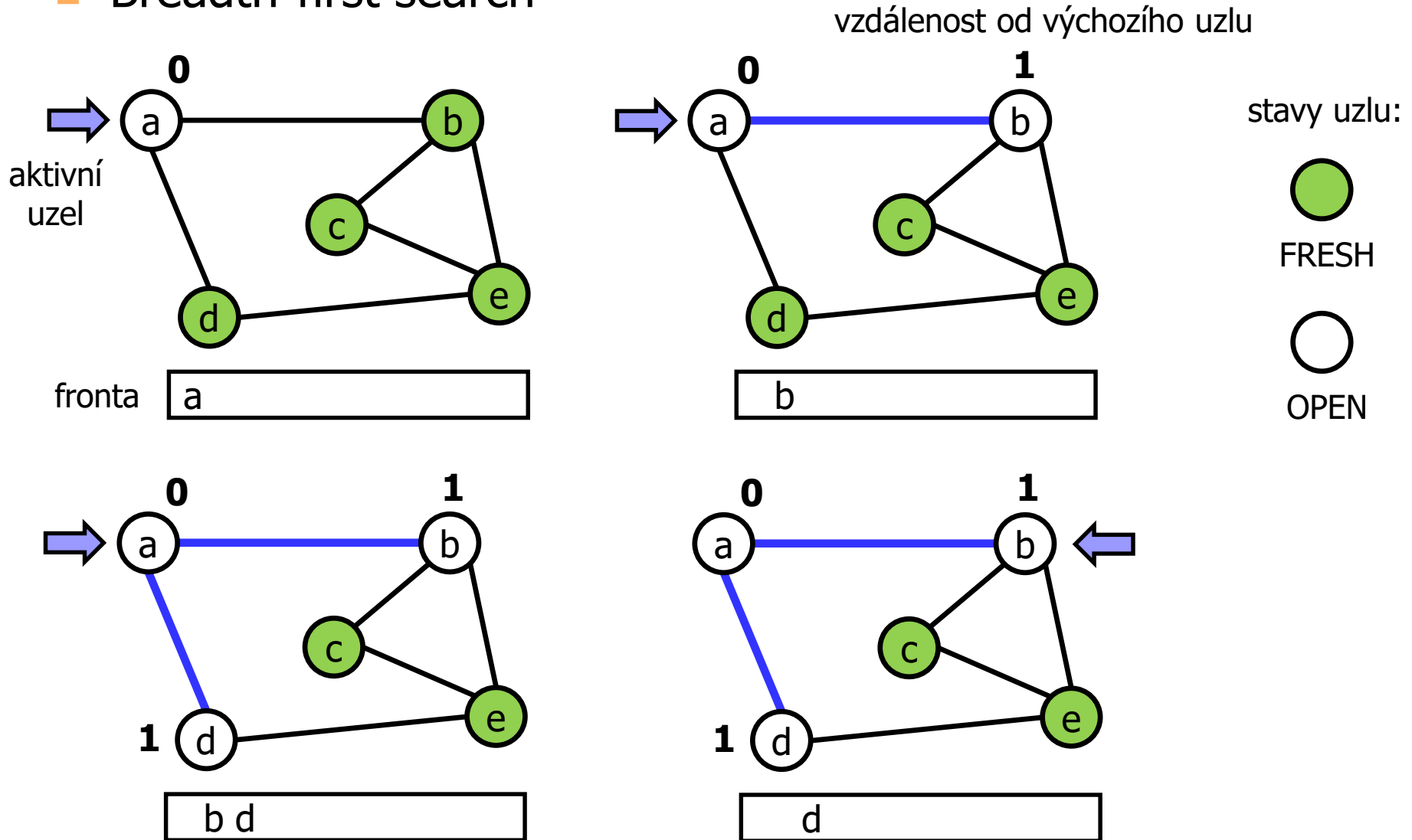


# Audience Q&A Session

① Start presenting to display the audience questions on this slide.

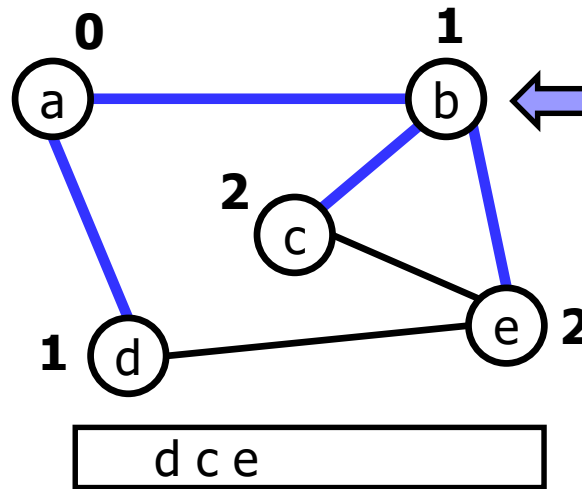
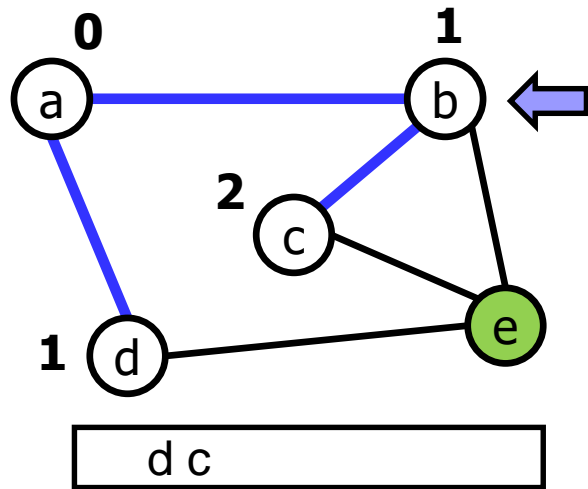
# Průchod grafem do šířky (BFS)

## ■ Breadth-first search



# Průchod grafem do šířky (BFS)

## ■ Breadth-first search



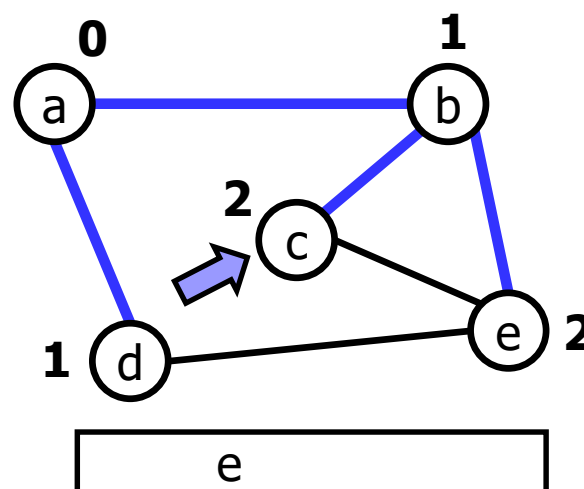
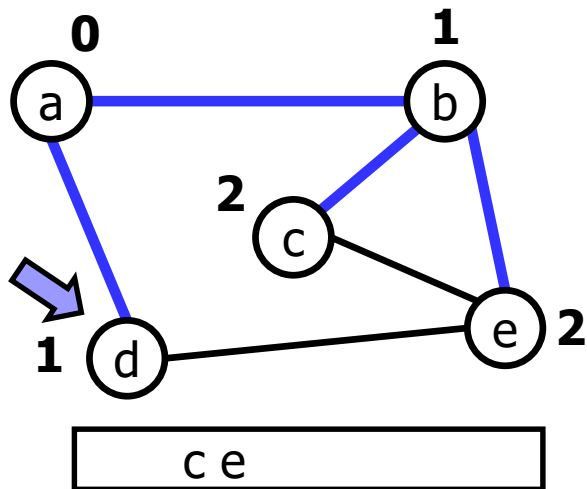
stavy uzlu:



FRESH

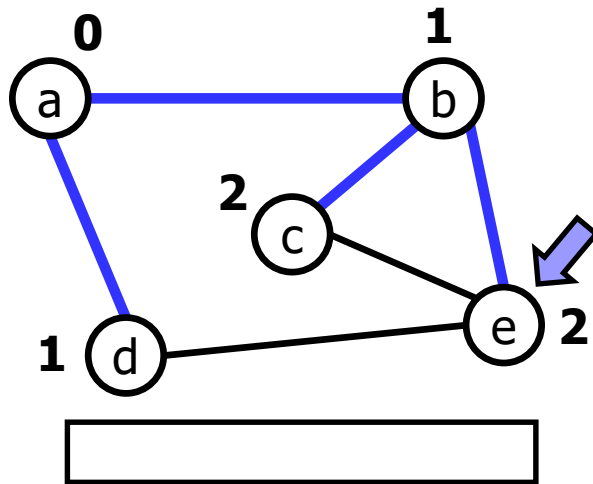


OPEN



# Průchod grafem do šířky (BFS)

## ■ Breadth-first search



stavy uzlu:

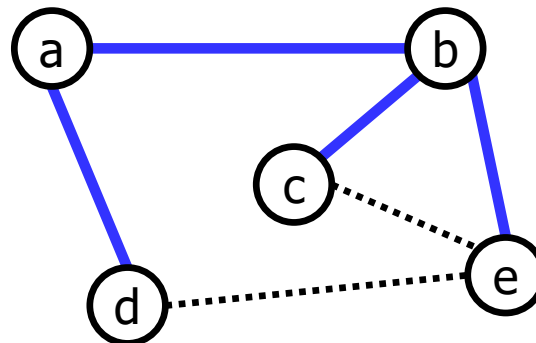


FRESH



OPEN

BFS-strom:



# BFS s frontou

BFS(Node node): *// průchod jednou komponentou*

```
Q = new Queue();
```

```
node.discovered = true;
```

```
Q.push(node);
```

```
while !Q.isEmpty() do
```

```
    node = Q.pop();
```

```
    foreach n in node.neighbors do
```

```
        if !n.discovered then
```

```
            n.discovered = true;
```

```
            Q.push(n);
```

```
        end;
```

```
    end;
```

```
end;
```

BFS(Node[] nodes): *// průchod celým grafem*

```
foreach node in nodes do
```

```
    if !node.discovered then
```

```
        BFS(node);
```

```
    end;
```

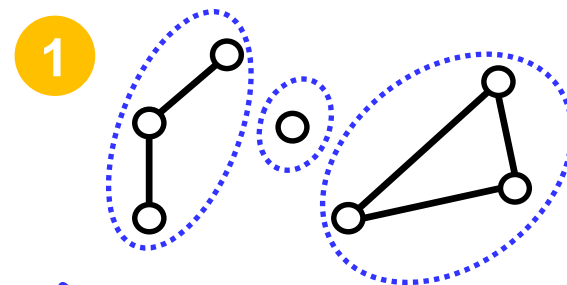
```
end;
```

časová složitost je

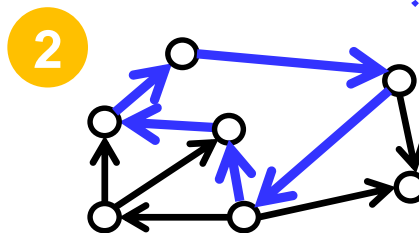
$O(|V| + |E|)$

# Aplikace průchodu grafem

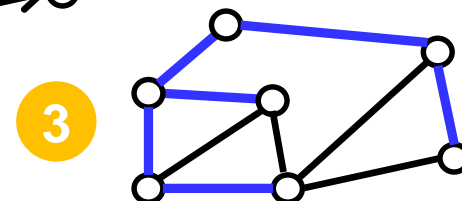
1. Detekce komponent souvislosti



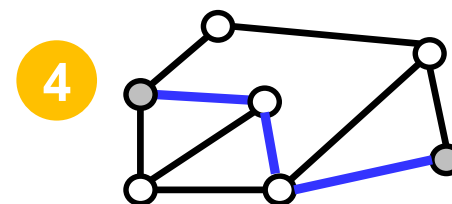
2. Detekce cyklu (jen DFS)  
(pokud při DFS objevíme uzel ve stavu OPEN => cyklus)



3. Nalezení kostry

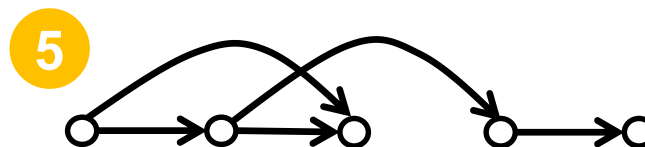


4. Hranově nejkratší cesta (jen BFS)

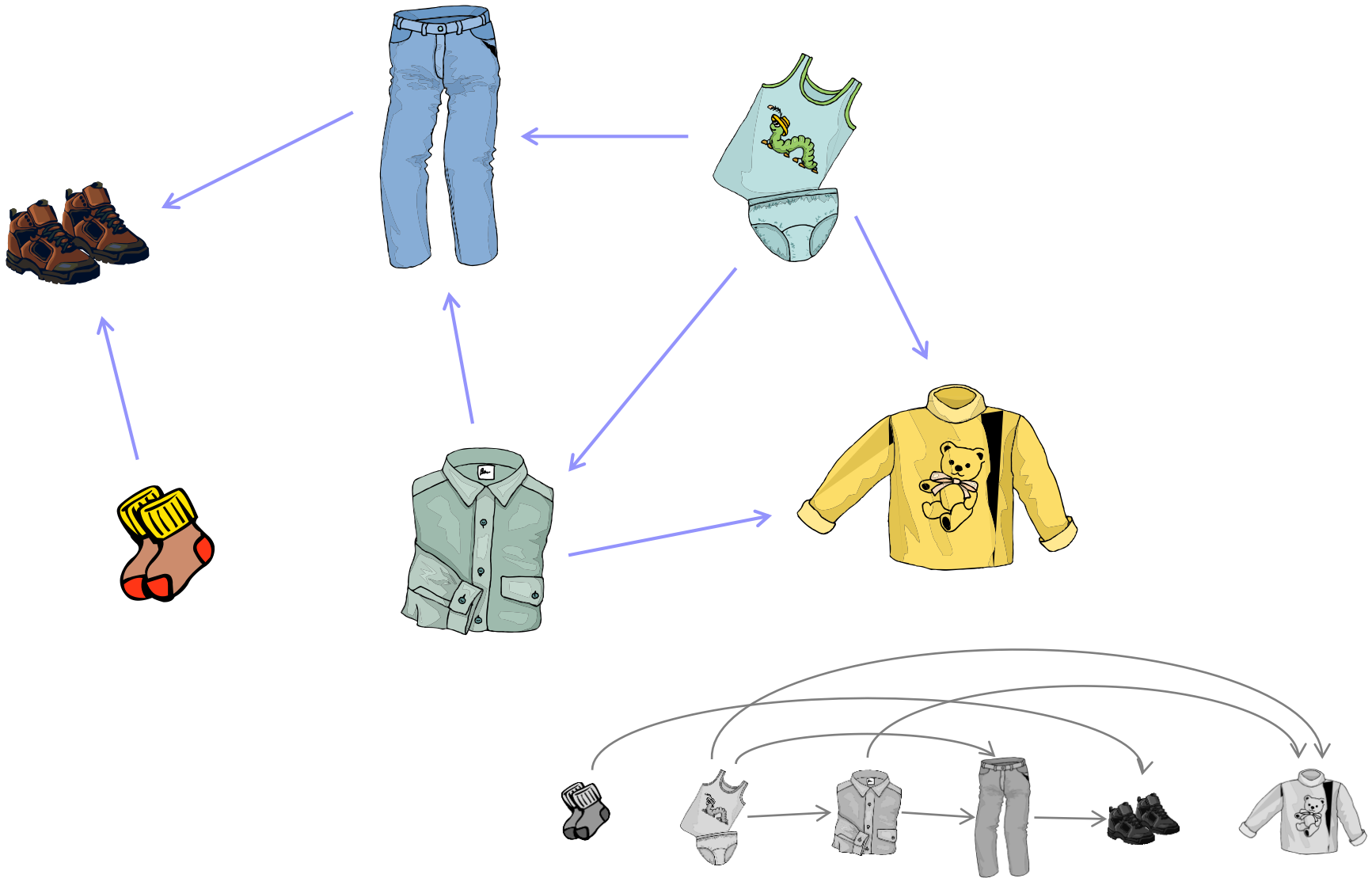


5. Topologické uspořádání (jen DFS)

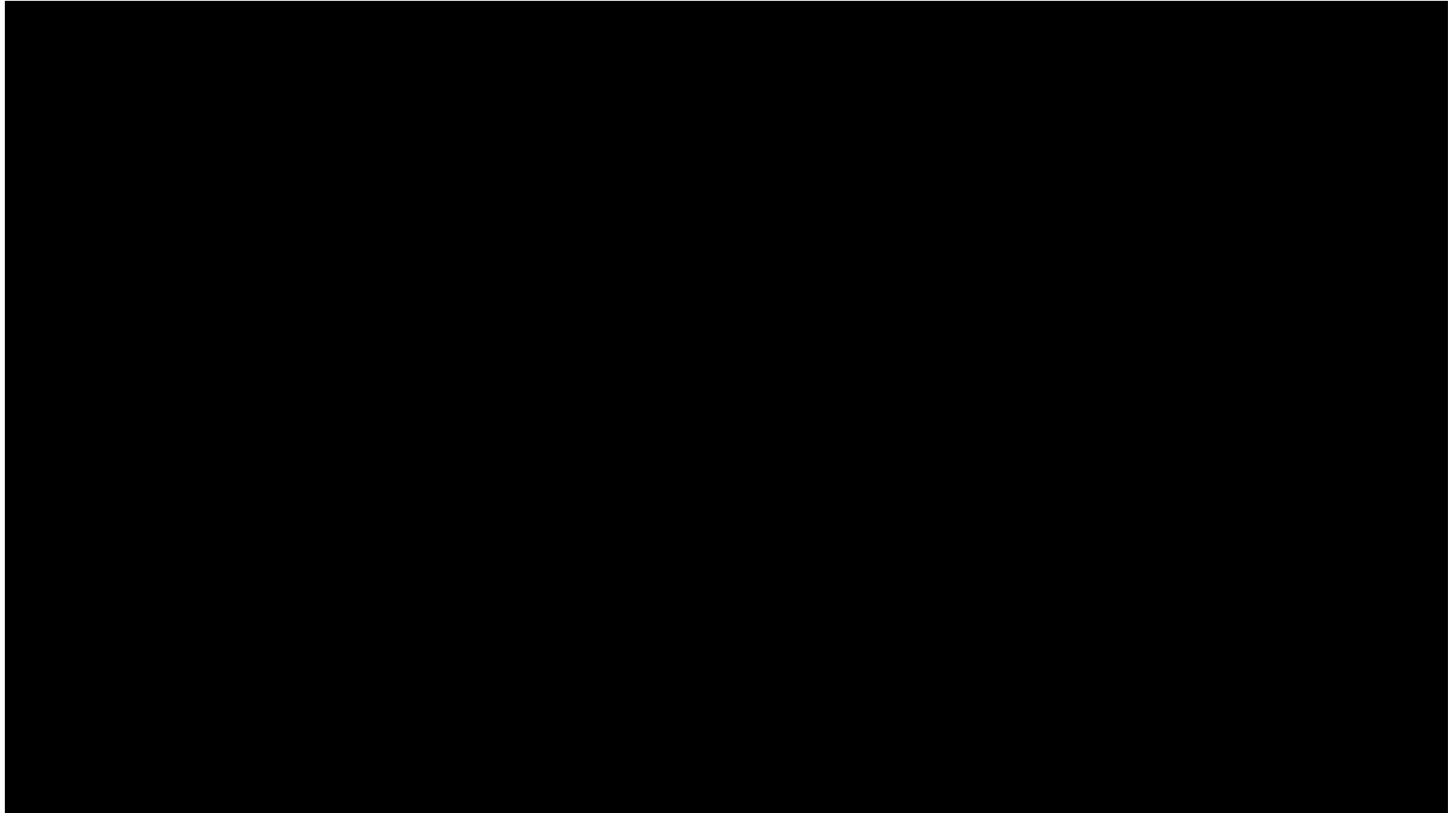
(uzly uspořádáme sestupně podle časů jejich uzavření)



# Topologické uspořádání





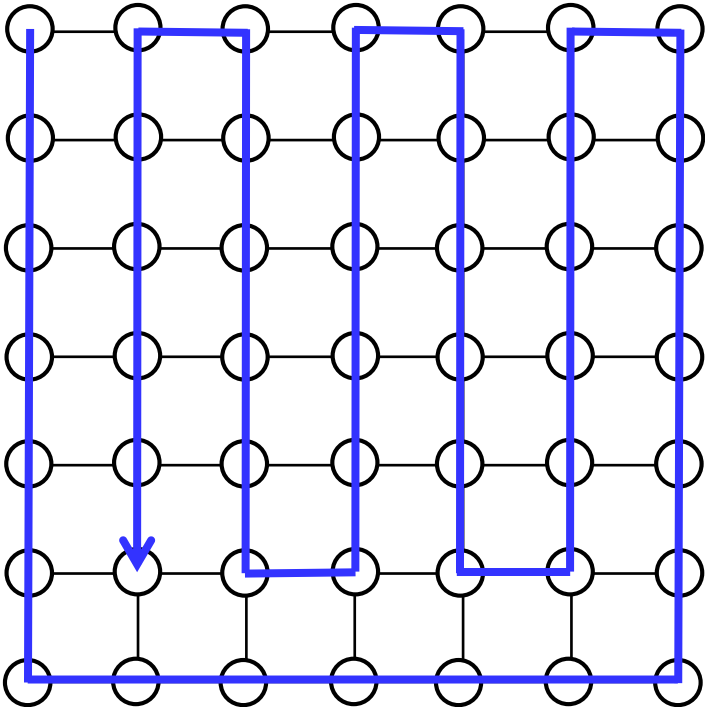


<https://youtu.be/NUgMa5coCoE>

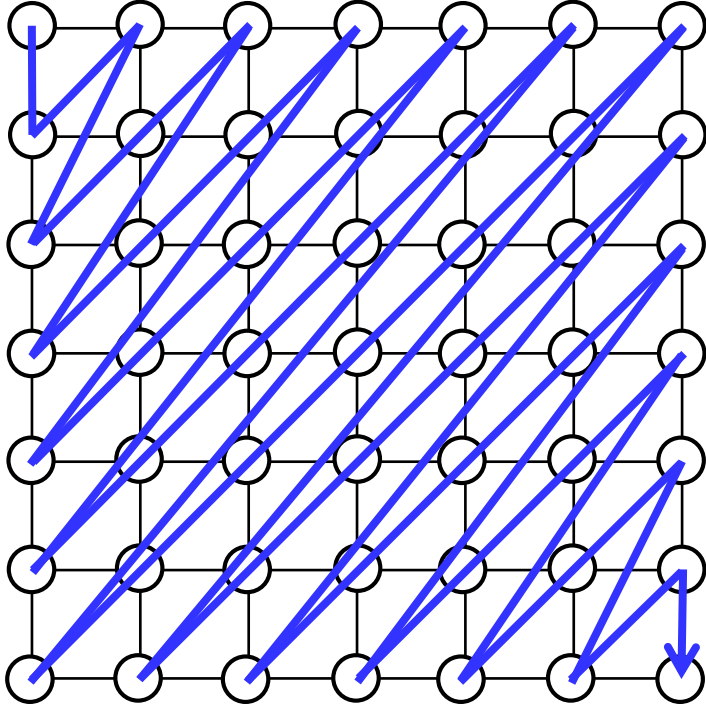
# Porovnání DFS a BFS

Mřížka  $N \times N$ , uspořádání sousedů:  $\downarrow \rightarrow \uparrow \leftarrow$

DFS (rekurzivně)



BFS



Potřebná velikost zásobníku / fronty:

$\Theta(N^2)$

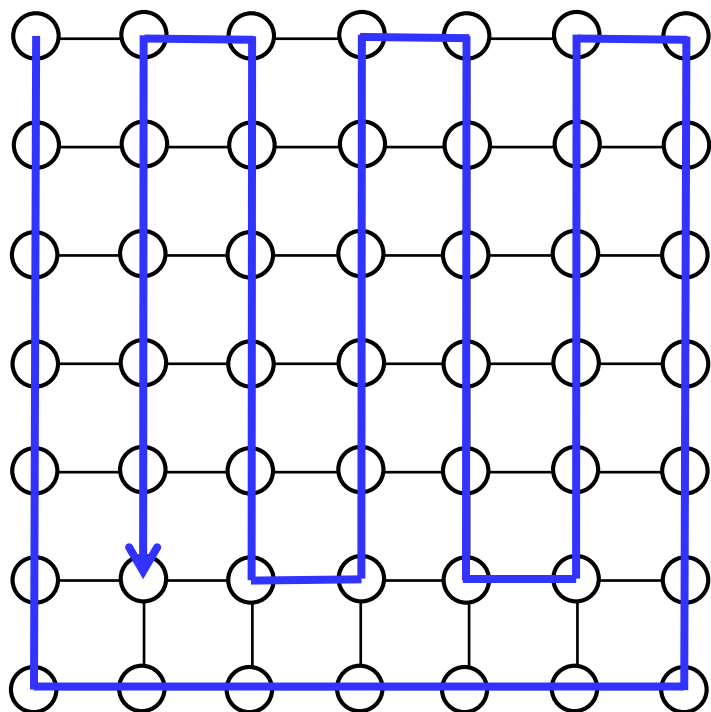
$\Theta(N)$

Algoritmizace

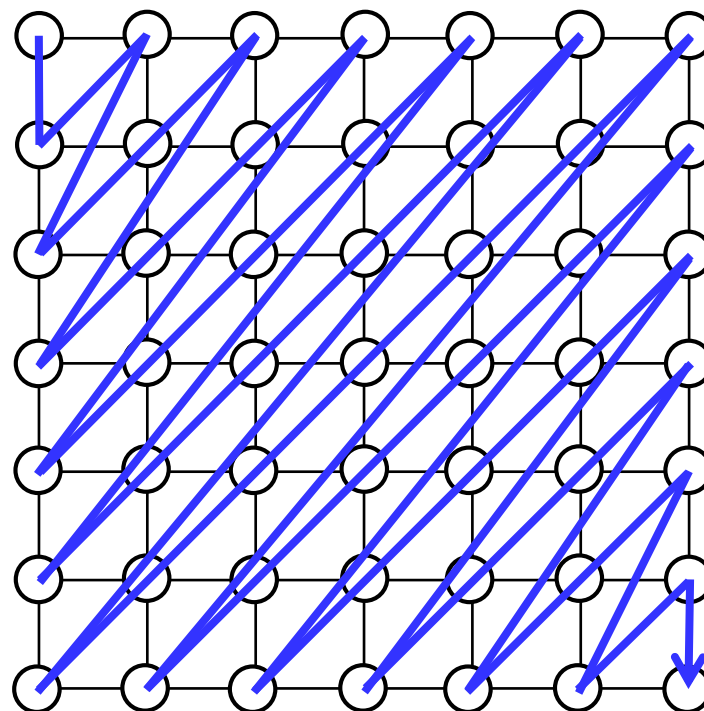
34 / 38

Mřížka  $N \times N$ , uspořádání sousedů:  $\downarrow \rightarrow \uparrow \leftarrow$

## DFS (rekurzivně)



## BFS

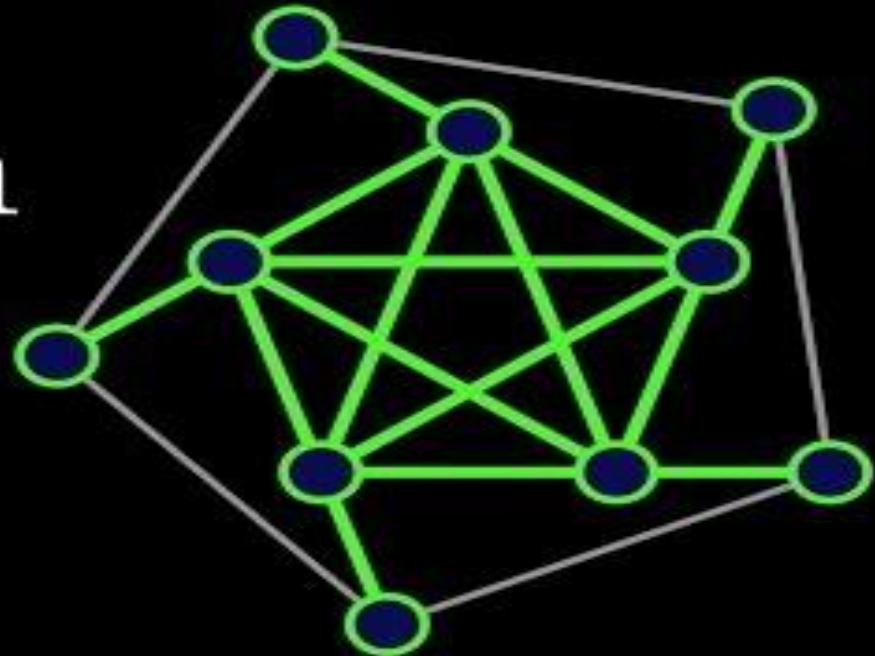


### Potřebná velikost zásobníku / fronty:

$\mathcal{O}(N^2)$

$$\mathcal{O}(N)$$

# Breadth First Search



<https://www.youtube.com/watch?v=xIVX7dXLS64>

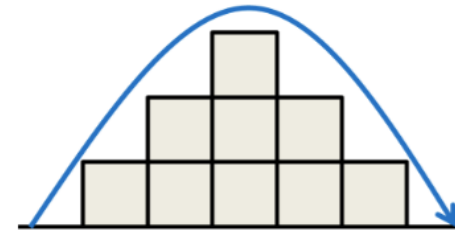
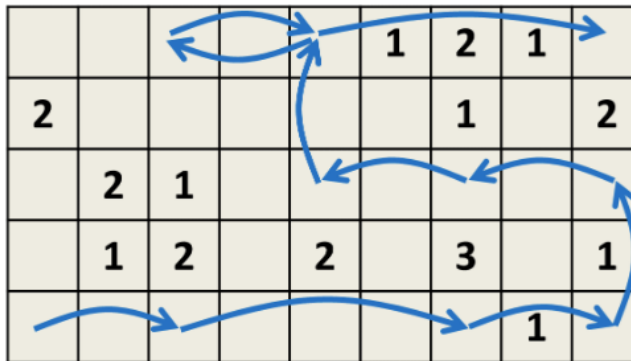
slido



# Audience Q&A Session

① Start presenting to display the audience questions on this slide.

# Čtvrtá domácí úloha



**Obrázek 1.** Čtvercová mřížka vlevo o rozměrech  $5 \times 9$  reprezentuje plochu s kostkami. Čísla udávají počet kostek položených na sobě na daném poli. Na polích bez čísel kostky nejsou. Pokud se žába pohybuje s maximální rychlostí 2, pak dosáhne pravého horního rohu z výchozí pozice provedením deseti skoků vyznačených modrými šipkami. Jedná se zároveň o postup s minimálním počtem skoků. Všimněme si, že po sedmém skoku nemůže žába ihned skočit do cílového pole, protože k tomu potřebuje skok délky 4 při rychlosti 2, tuto rychlost však může z rychlosti 1 nabrat pouze při zachování směru předchozího skoku. Ilustrace vpravo ukazuje trajektorii skoku žaby při rychlosti 3. Běžové čtverečky zachycují na sebe položené kostky. Pokud na libovolné ze sedmi polí mřížky reprezentovaných spodní úsečkou přidáme kostku navíc, pak žába již daný skok nemůže vykonat, protože by došlo ke kolizi s touto kostkou.

Rychlost  $R = 1, \dots, R_{\max}$

délka skoku  $2R$

slido



# Audience Q&A Session

① Start presenting to display the audience questions on this slide.