Řešení domácího úkolu ze 2. cvičení

Zadání Je dán souvislý graf G=(V,E) o n uzlech a m hranách. Umístěte na libovolné dva uzly dva roboty. Roboty pak posouvejte po hranách tak, aby každou hranou prošel alespoň jeden robot. Roboti se mohou vracet a každý může provést maximálně m kroků.

Pozorování 1 Procházení grafu pomocí DFS "použije" každou hranu právě dvakrát, tedy celkem 2m průchodů přes hranu.

Pozorování 2 Roboti nemusí nutně pracovat souběžně, je tedy možné na graf pustit prvního robota, počkat až vyčerpá svých m kroků a poté jej nahradit druhým robotem, který též vykoná m kroků.

Řešení Roboti budou simulovat prohledávání grafu do hloubky z libovolného vrcholu. Takto naplníme dva seznamy hran uložené v proměnné cestaRobota, které reprezentují trasu prvního a druhého robota.

```
Algoritmus Roboti (G = (V, E)):
(1) visited = {}
(2) cnt = 0
(3) m = |E|
(4) u \in V
                                                                             ⊳ libovolný vrchol
(5) cestaRobota[0] = new List()
(6) cestaRobota[1] = new List()
(7) DFS(u, -1)
Procedura DFS (u, p):
                                                \triangleright vrchol u a jeho předchůdce p v DFS stromu
(8) if p \neq -1
(9)
         ProdlužCestu(p, u)
(10) if u \notin \text{visited}
         visited.insert(u)
(11)
(12)
         for v \in N(u) \setminus \{p\}
(13)
             DFS(v,u)
(14) if p \neq -1
(15)
         ProdlužCestu(u, p)
Procedura ProdlužCestu (u, v):
                                                     \triangleright robot prošel hranou z uzlu u do uzlu v
(16) cestaRobota [cnt/m] . add (u, v)
(17) cnt++
```

Odvození časové složitosti a správnosti přenechávám jako cvičení, je velmi podobné analýze prohledávání do hloubky.