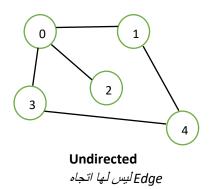
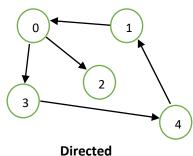
- ماهو ال vertices or nodes ويربطهم عن ب data structure ويربطهم عن ب graph ماهو ال الا's a data structure ويربطهم عن ب
  - أنواع ال Directed and undirected ? graph





Directed لها اتجاه Edge

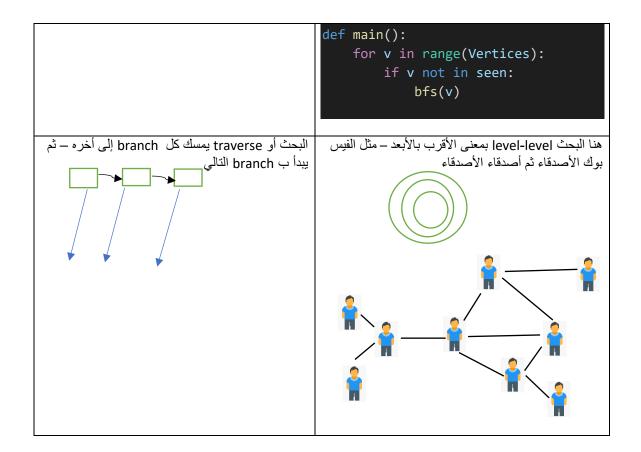
- ماهي الأرقام في vertices ؟ ممكن أن تعتبرها id or value مميز لكل vertex وأيضا ممكن أن تحتوي على اي قيم أخرى
  - في البداية لابد من التكلم عن كيفية تمثيل ال graph في البرمجة (Graph representation)
    - 2D Matrix o
    - Adjacency list or Dictionary <Key, []> o
- ملحوظة في هذا المثال شغالين على undirected من المثال السابق طيب في حالة إنه directed أضع حسم
   الاتحام

			2D N	1atrix		Adjacency List or Dictionary <key, []=""></key,>		
		0	1	2	3	4	1 2 3	
П	0	0	1	1	1	0	0 4	
	1	1	0	0	0	1	2	
	2	1	0	0	0	0	0	
	3	1	0	0	0	1	0 4	
	4	0	1	0	1	0	4	
						1 3		
	ن 2	edge بی	bir لو فیه	•		هنا كل vertex هي key و مصاحب لها list of		
			ذلك 0	ع 1 غير ١	أقوم بوض	vertices		
8	graph=[]						Vertices = 5	
8	graph.	append	l([0,1,	1,1,0]	)			
8	graph.append([1,0,0,0,1])						graph = {}	
8	graph.append([1,0,0,0,0])							
1	graph.	append	l([1,0,	0,0,1]	)	# Init dictonary with key and		
4	graph.	append	l([0,1,	0,1,0]	)	empty list option-1		

```
[graph.setdefault(v, []) for v in
                                         range(Vertices)]
                                         # or use for-loop option-2
                                         for v in range(Vertices):
                                              graph[v] = []
                                         graph[0].append(1)
                                         graph[0].append(2)
                                         graph[0].append(3)
                                         graph[1].append(0)
                                         graph[1].append(1)
                                         graph[2].append(0)
                                         graph[3].append(0)
                                         graph[3].append(4)
                                         graph[4].append(1)
                                         graph[4].append(3)
                          مشكلة الطريقة دى:
                                                            هنا تم حل مشاكل 2D Matrix
           Time complexity, Space, Sparse
                                                                          O(V + E)
ال sparse هي أنه توجد كتير من 0 وقليل من 1 بمعني
                             قلیل من Edge
                                               لذلك أغلب التمثيل لل Graph يكون بهذه الطريقة
                   Time complexity O(N<sup>2</sup>)
```

#### • کیفیهٔ Graph traverse

```
DFS
                                                      BFS
                                     from queue import Queue
graph = dict()
# initialize like previous example
                                     Vertices = 5
seen = set()
                                     graph = dict()
                                     # initialize like previous example
def dfs(v):
                                     seen = set()
    if v not in graph: return
                                     def bfs(v):
    seen.add(v)
                                         q = Queue()
    for w in graph[v]:
                                         q.put(v)
        if w not in seen:
                                         seen.add(v)
            dfs(w)
def main():
                                         while not q.empty():
    for v in range(V):
                                             curr = q.get()
        if not v in seen: continue
                                             for w in graph[curr]:
        dfs(v)
                                                 if w not in seen:
                                                      seen.add(w)
                                                      q.put(w)
```



#### • ماهو ال PriorityQueue؟

- هو نوع من ال Queue يستخدم ال Binary Tree لترتيب العناصر ويستخدم طريقة Heapify وهي Swim& Sink
  - نستخدم هذه العمليات مع عمليات الإضافة والإزالة وتكلفة كل عملية (log N)
  - يوجد منه نوعين Max PQ, Min PQ الماكس يجيب من الأكبر للأصغر و المين يجيب من الأصغر للأكبر
    - كيفية استخدامه في البايثون

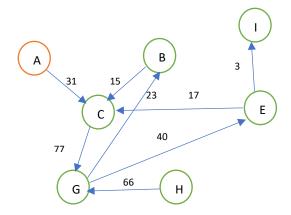
```
from queue import PriorityQueue

pq = PriorityQueue()

heapq.heapify()
heapq.heappush()
heapq.heappop()
```

### • ماهو ال Dijkstra algorithm؟

- من أنواع الخوارزميات التي تعمل على Graphبحيث تحسب أفضل مسار من نقطة إلى باقى النقط المتصلة
  - o شكل ال Graph



يمكن أن يكون ال graph إما directed or undirected في هذا المثال directed

Dictionary < Key, Set()>

كل vertex هي ال key ومتصل بكل واحدة ال set - كل عنصر في set هو key ومتصل بكل واحدة ال

```
G = {
  'A': {('C', 31)},
  'B': {('C', 15)},
  'C': {('G', 77), ('H', 40)},
  'E': {('C', 17), ('I', 3)},
  'G': {('B', 22), ('E', 23)},
  'H': {('G', 66)},
  'I': {('J', 70), ('K', 31)},
}
```

## فكرة عمله كتالي

- 1. أبدأ من عند نقطة البداية S وأضفها لل PQ
  - 2. أسحب من ال PQ القيمة الأقل
    - 3. أشوف كل النقط المتصلة بها
  - 4. أشوف ال vertex زرتها من قبل أو لأ؟
- 5. لو لأ ، أحسب تكلفتها عن طريق حساب تكلفة vertex مع edge لو أصغر من تكلفة النقطة الحالية
  - 6. أضفها لل priority queue
  - 7. وأعمل تحديث للتكلفة في cost
  - 8. وأعمل تحديث لل parent\_path وأضيف ال vertex اللي رايحة له كأصغر تكلفة
    - 9. أكرر الخطوات من 2 إلى 8 إلى أن يبقى Priority Queue فاضى

# o كيف أخزن التكلفة؟ عن طريق استخدام <dictionary<key, int هي النقط والتكلفة والتكلفة

Vertex	Cost	Parent (Incoming vertex)
Α	0	None
В	INF	
С	INF	

الseen تمثيل الجراف – seen من أجل هل زرت ال vertex أو لأ؟ - cost هو dictionary فيه كل vertex والتكلفة لها – seen والتكلفة لها لا graph أنا روحت لها منين parent path

```
from queue import PriorityQueue
def dijkstra(graph, s):
    seen = set()
    cost = {s: 0} # store vertices' cost
    parent_path = {s: None} # store incoming vertex
    pq = PriorityQueue()
    pq.put((0, s))
    while not pq.empty():
        _, v = pq.get() # get the min value (ascending order)
        seen.add(v)
        for w, distance in graph[v]:
            if w in seen: continue
            # get w from costs, if not exists then default INF
            old_cost = cost.get(w, float('inf'))
            new cost = cost[v] + distance
            if new cost < old cost:</pre>
                pq.put((new_cost, w)) # put to the PQ
                cost[w] = new cost
                parent_path[w] = v
    return parent_path
G = {
 'A': {('C', 31)},
 'B': {('C', 15), ('J', 58)},
 'C': {('C', 60), ('G', 77), ('H', 40)},
 'E': {('C', 17), ('E', 55), ('I', 3)},
 'G': {('B', 22), ('E', 23), ('G', 31)},
 'H': {('G', 66)},
 'I': {('J', 70), ('K', 31)},
 'J': {('H', 8), ('K', 28)},
 'K': {('I', 13)}
parent path = dijkstra(G, 'A')
```

### • ماهو ال Prims algorithm؟

- cycle و من خور ازميات الجراف التي تجد (MST (Minimum Spanning Tree) والتي تصل كل النقاط من غير مايكون في cycle بأفضل تكلفة
  - o شکل Graph

يمكن أن يكون ال graph إما directed or undirected في هذا المثال directed

Dictionary <Key, Set()>

كل vertex هي ال key ومتصل بكل واحدة ال set - كل عنصر في set هو (vertex, Cost) على العنصر في set هو الحدة ال

```
G = {
  'A': {('C', 31)},
  'B': {('C', 15)},
  'C': {('G', 77), ('H', 40)},
  'E': {('C', 17), ('I', 3)},
  'G': {('B', 22), ('E', 23)},
  'H': {('G', 66)},
  'I': {('J', 70), ('K', 31)},
}
```

- فكرة عمله كتالي
- 1. أبدأ من عند نقطة البداية S وأضفها لل PQ
  - 2. أسحب من ال PQ القيمة الأقل
  - 3. أشوف ال vertex زرتها من قبل أو لأ؟
    - 4. لو لأ ، أضفها لل MST
    - 5. أشوف كل النقط المتصلة بها
      - 6. وأشوف هل زرتها أو لأ؟
    - 7. لو لأ، أضفها لل priority queue
- 8. أكرر الخطوات من 2 إلى 7 إلى أن يبقى Priority Queue فاضي

```
from collections import defaultdict
import heapq
def prims(graph, s):
   mst = defaultdict(set)  # declare empty dictionary default value set
    seen = set([s])
                              # store seen vertex
    # edges are list of tuple(weight/cost, v, w)
    # get all vertices connected with start and add them to edges
    edges = [
       (cost, s, w)
       for w, weight in graph[s].items()
    # use edges as PQ
    heapq.heapify(edges)
   while edges:
       cost, v, w = heapq.heappop(edges) # get min value
       if w not in visited and w in graph:
           seen.add(w)
           mst[v].add(w)
           for adj, cost in graph[w]:
                if adj not in seen:
                   heapq.heappush(edges, (cost, w, adj))
    return mst
graph = {
 'A': {('C', 31)},
 'B': {('C', 15)},
 'C': {('G', 77), ('H', 40)},
 'E': {('C', 17), ('I', 3)},
 'G': {('B', 22), ('E', 23)},
 'H': {('G', 66)},
 'I': {('J', 70), ('K', 31)},
print(prims(graph, 'A'))
```