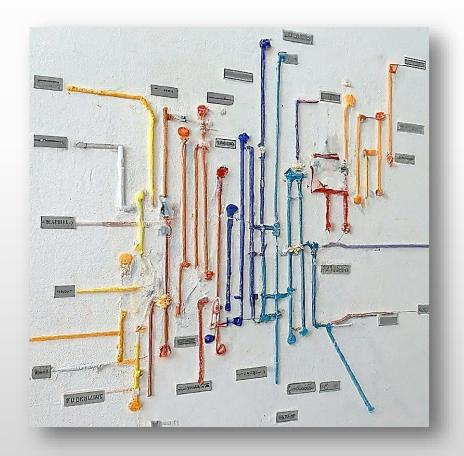


Bölüm 4: Çizge Algoritmaları Algoritmaları



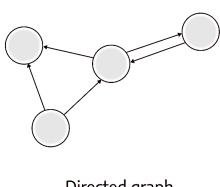


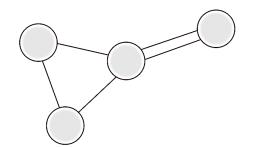
- Dünya aslında bir ağ gibidir.
 - Şehirler yollarla,
 - İnsanlar ilişkilerle,
 - Bilgisayarlar kablolarla birbirine bağlıdır.
- Çizge algoritmaları bu ağları inceler ve anlamlandırır.

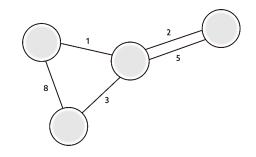


Çizge Türleri





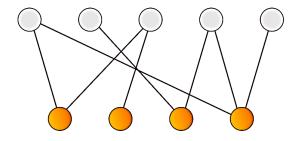


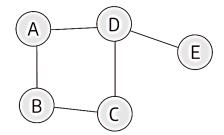


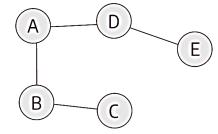
Directed graph

Undirected

Weighted







Bipartite graph

Cyclic graph

Acyclic graph





- Birbirine bağlı noktalar (düğüm) ve bu noktaları birleştiren çizgiler (kenar) ile temsil edilen ağ yapılarını inceler.
- Ağlarda en kısa yolu hesaplama, gruplama gibi işlemleri gerçekleştirir.
- Sosyal ağlar, harita uygulamaları, navigasyon gibi birçok alanda kullanılır.





- Farklı çizge algoritmaları, farklı işlemler için kullanılır.
- Derinlik Öncelikli Arama (DFS):
 - Bir düğümden başlar, dallanarak tüm ağı gezer.
- Genişlik Öncelikli Arama (BFS):
 - Bir düğümden başlar, katman katman tüm ağı gezer.
- Dijkstra Algoritması:
 - Başlangıç düğümünden diğer düğümlere en kısa yolları bulur.
- Kruskal Algoritması:
 - Bir ağı minimum maliyetle birbirine bağlayan kenarları seçer.





- DFS bir labirentten çıkış yolu ararken kullanılabilir.
- BFS bir haberin tüm şehire yayılma sürecini modelleyebilir.
- Dijkstra en kısa sürede teslimat yapmak için kullanılabilir.







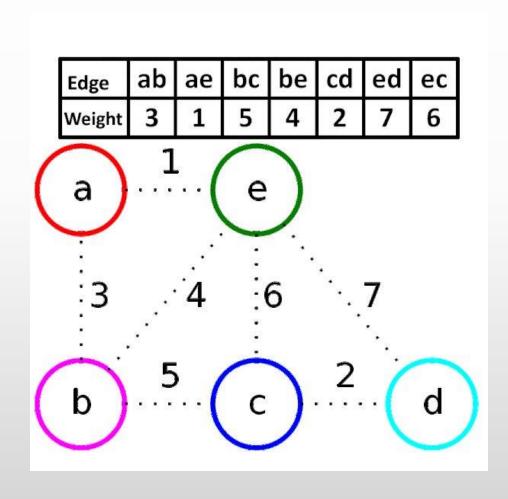
- Çizge gezinme algoritmaları (Graph traversal)
- En kısa yol algoritmaları (Shortest path)
- Minimum yayılan ağaç algoritmaları (Minimum spanning tree)
- Ağ akış algoritmaları (Network flow)



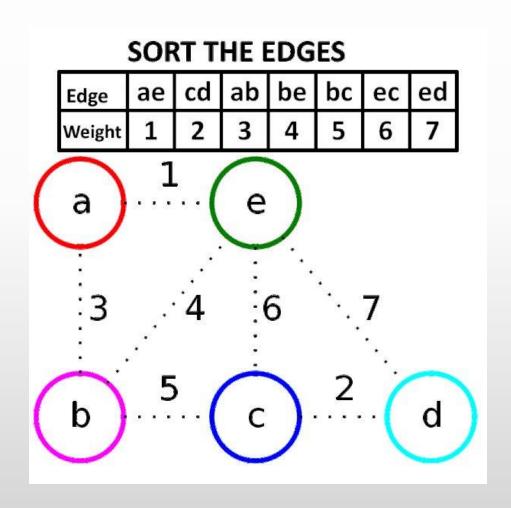


- Çizgedeki tüm düğümleri birbirine bağlayan ve toplam kenar ağırlığının en az olduğu alt ağaçtır.
- Kruskal, kenarları ağırlıklarına göre sıralar ve döngü oluşturmayan kenarları seçerek ağacı oluşturur.
- Prim, başlangıç düğümünden başlayarak, her adımda en düşük ağırlıklı kenarı seçerek ağacı büyütür.

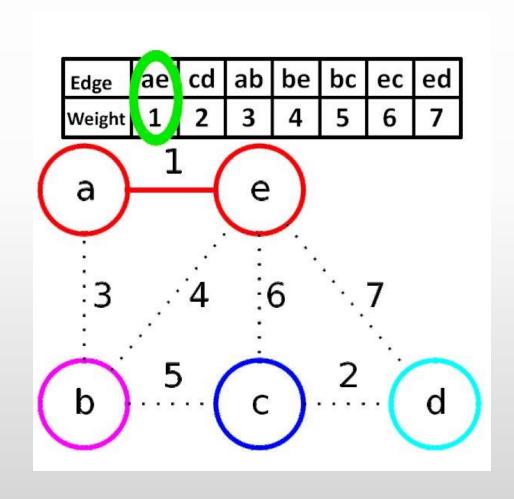




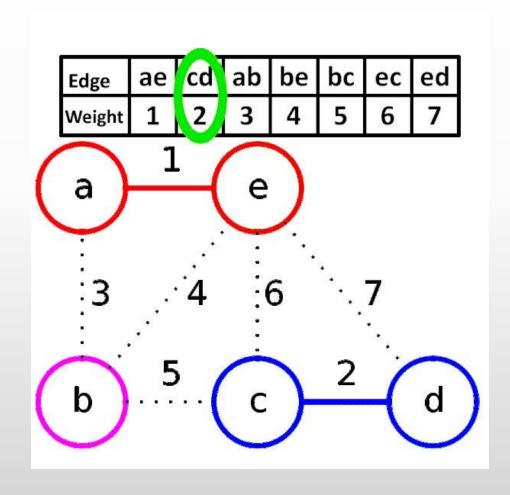




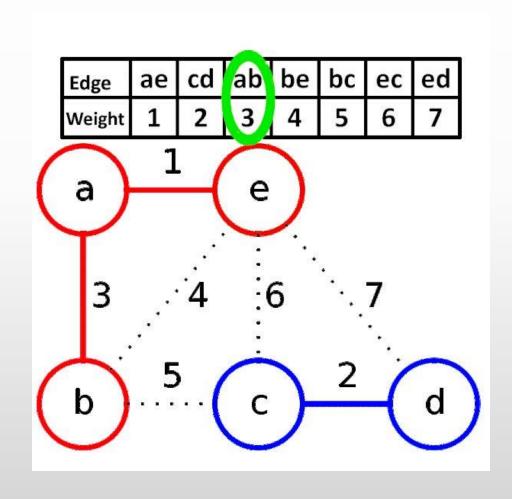




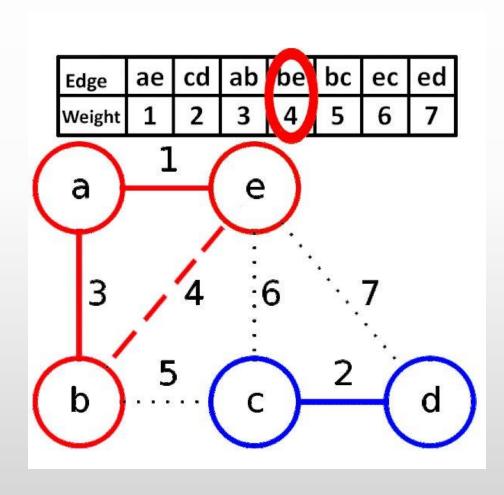




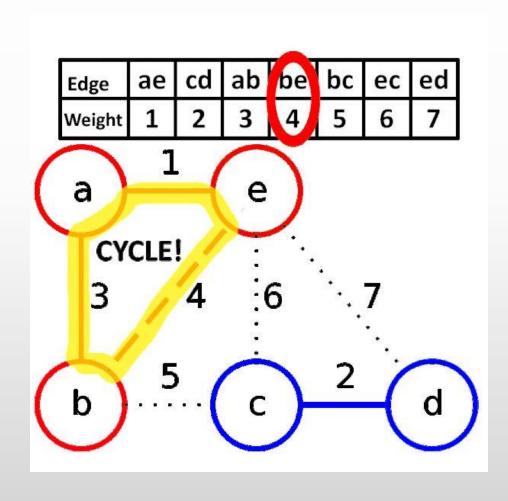




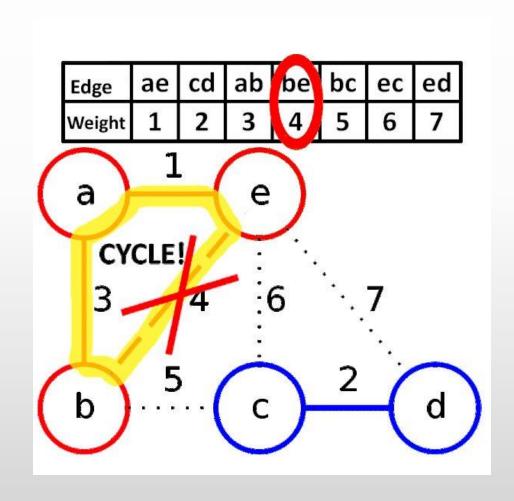




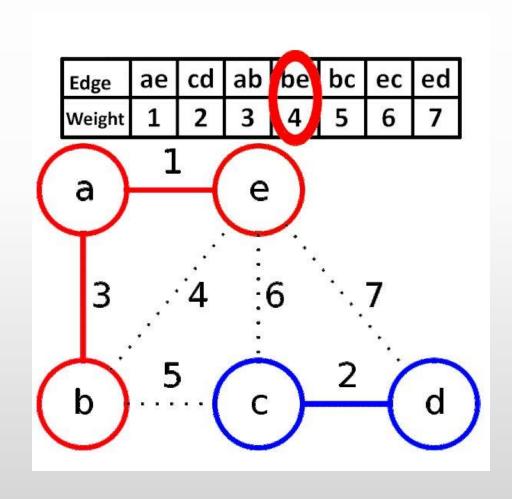






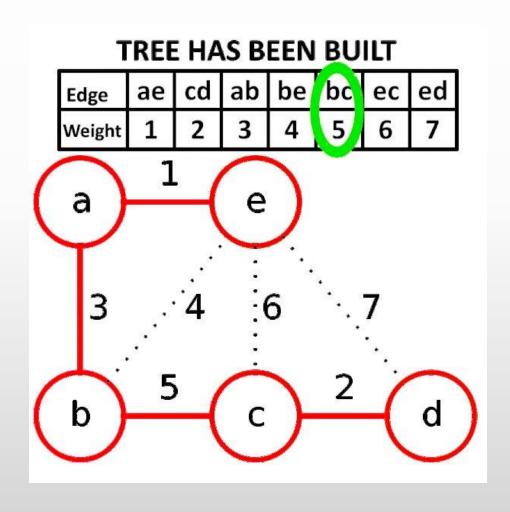




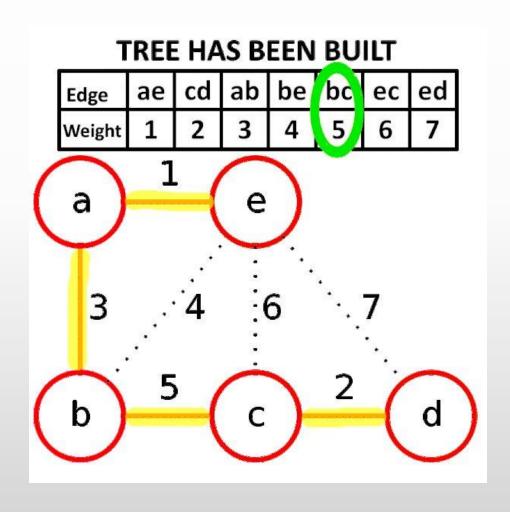






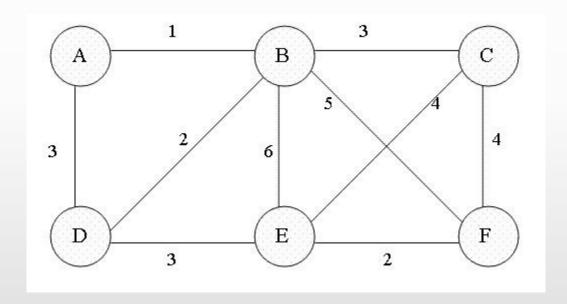




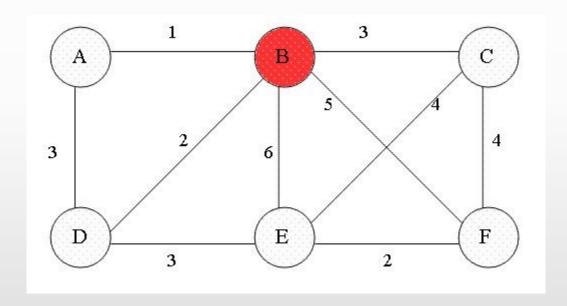




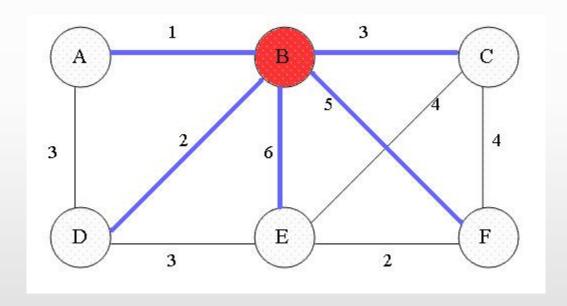




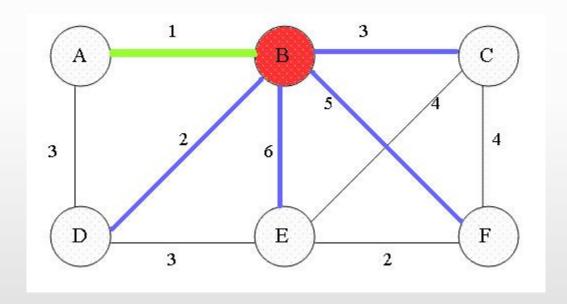




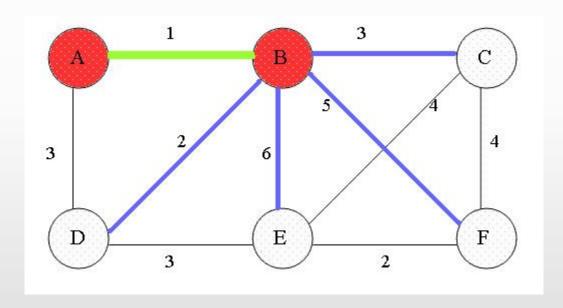




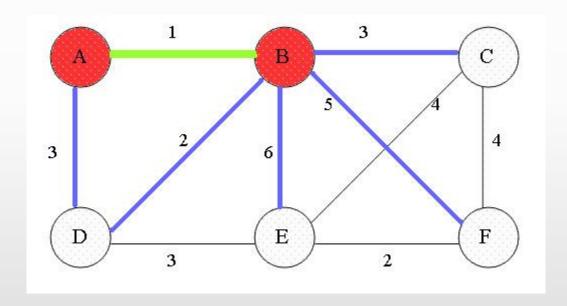




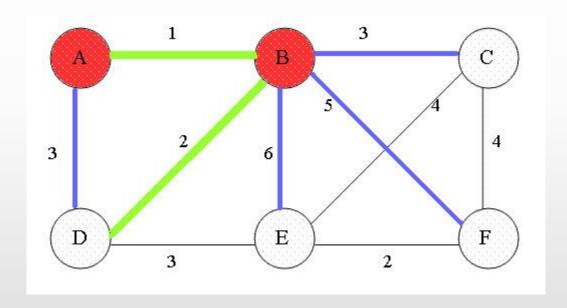




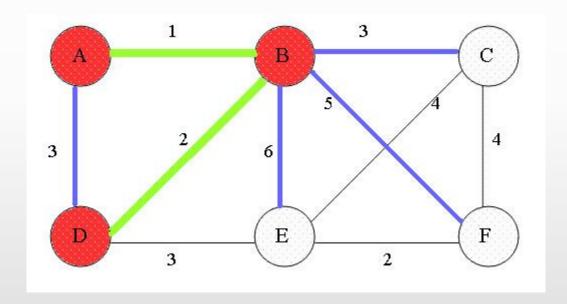




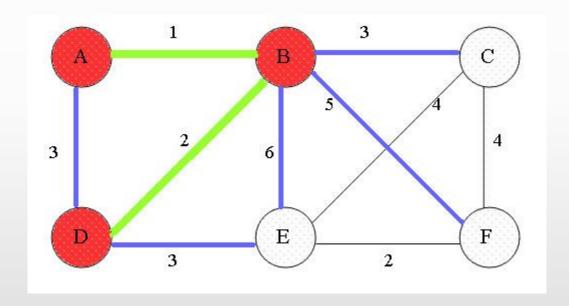




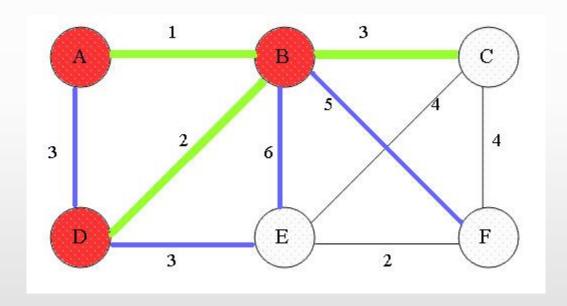




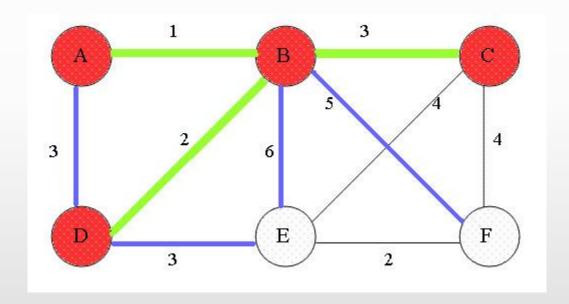




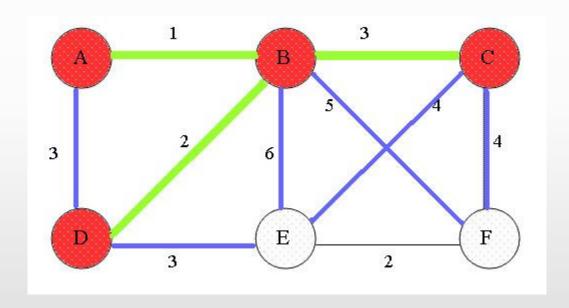




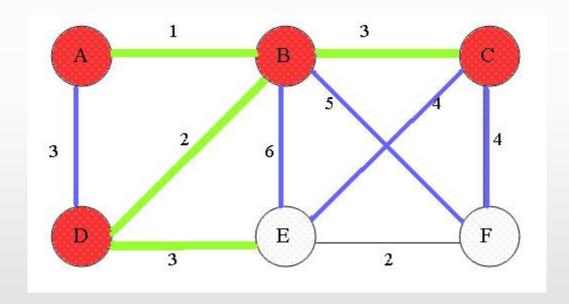




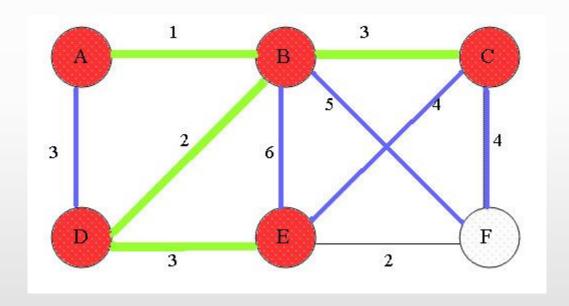




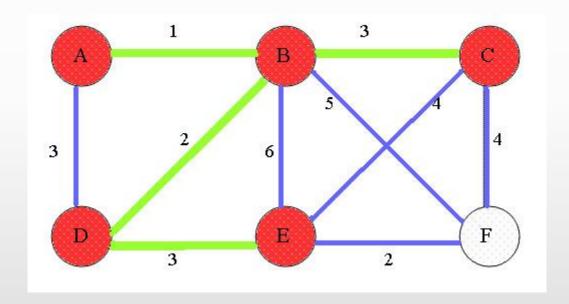




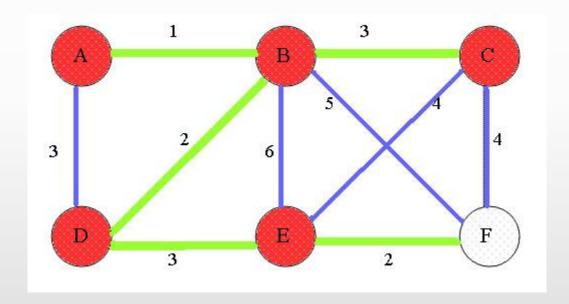




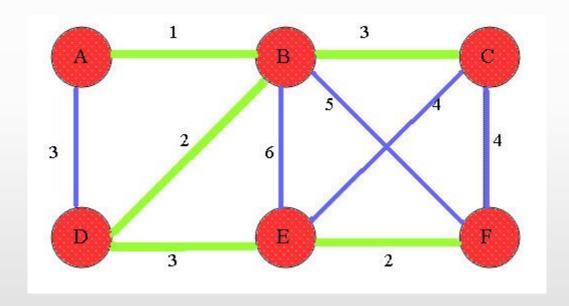




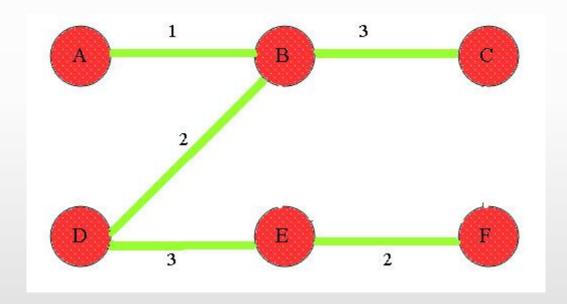














- Çizge gezinme (traversal) ve yol bulma (path finding) problemlerinde kullanılır.
- Bilgilendirilmiş (informed) ve sezgisel (heuristic) arama algoritmasıdır.
- Birleşik maliyet arama (uniform cost search) ve açgözlü en iyi öncelikli arama (greedy best-first search) yöntemlerini bir araya getirir.





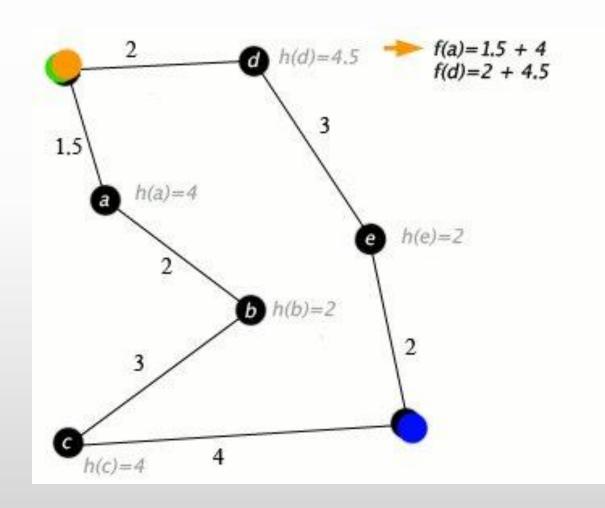
- Her düğümün başlangıç düğümünden ulaşım maliyetini ("g-maliyet") ve mevcut düğümden hedef düğüme tahmini bir ulaşım maliyetini ("h-maliyet" veya sezgisel) dikkate alır.
- Sezgisel tahminlere göre hedefe yakın görünen düğümleri önceliklendirir.



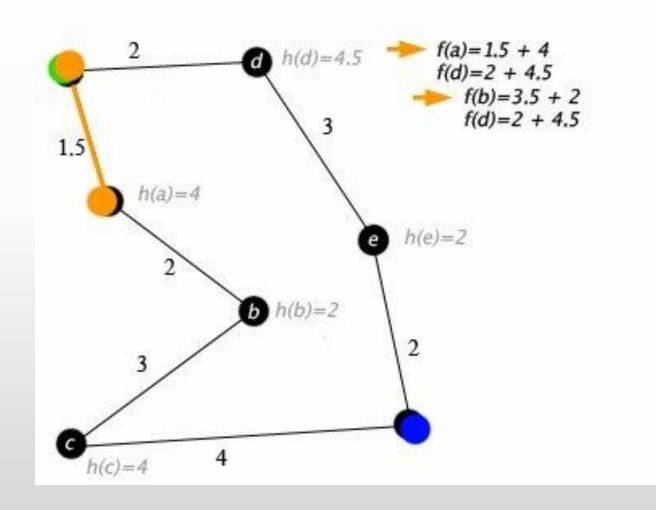


- Başlangıç düğümünü seç ve açık düğüm listesine ekle.
- Listeden en düşük f() + g() maliyetine sahip düğümü seç ve genişlet.
- Genişletilen düğüm,
 - hedef düğüm ise, çözüm bulundu.
 - değilse, hala genişletilecek düğümler var.
- Her bir sonraki düğüm için g ve f maliyetlerini güncelle, listeye ekle.
- Tekrar 2. adıma dön.

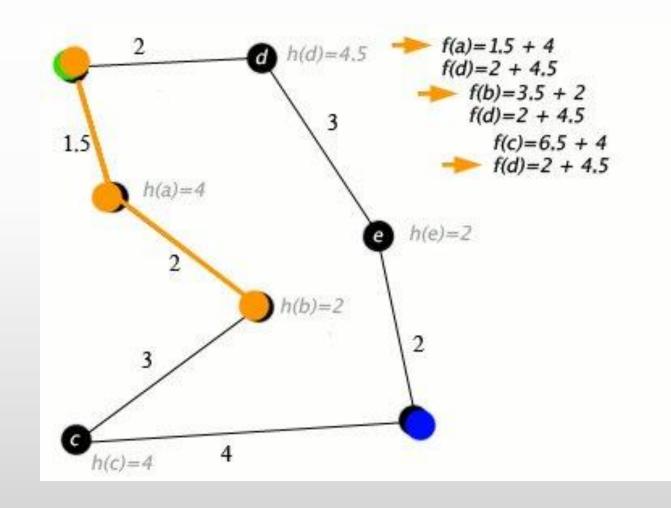




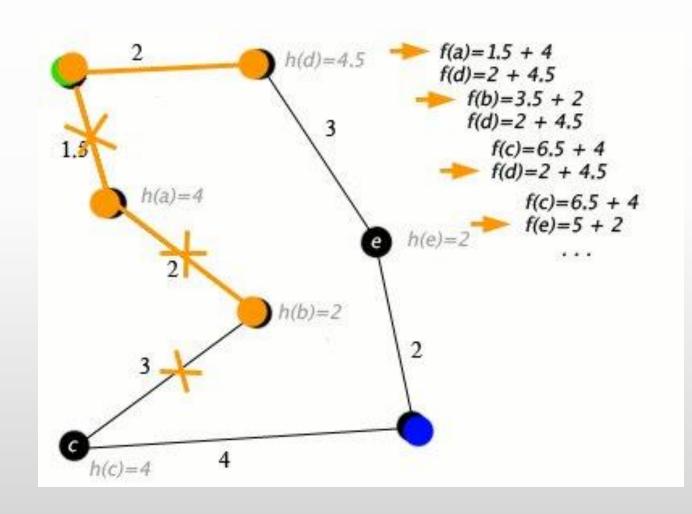














SON