

# Grafos

Wilmer Emiro Castrillón Calderón

13 de enero de 2022

## 1. Teoría de grafos

Los grafos son una estructura de datos donde se pueden relacionar distintos objetos entre si, los grafos se pueden definir como un conjunto de nodos(objetos) unidos por aristas(relaciones), estos son estudiados por la matemática y las ciencias de la computación, esta rama se conoce como teoría de grafos, ademas tienen muchas aplicaciones, por ejemplo permiten modelar redes informáticas, sistemas de carreteras, redes sociales, etc.

### Terminología general

Los grafos se pueden clasificar de distintas formas, las mas utilizadas son:

1. **Grafos ponderados y no ponderados** Si las aristas de un grafo tienen un peso, es decir si para atravesar una arista esta tiene un costo asociado, entonces el grafo se clasifica como ponderado, pero si ninguna arista tiene algún costo entonces el grafo se clasifica como no ponderado.
2. **Grafos dirigidos y no dirigidos:** Si un grafo posee por lo menos una arista dirigida entonces se clasifica como un grafo dirigido, una arista  $(A, B)$  es dirigida si esta permite el paso de  $A$  hacia  $B$ , pero no permite ir de  $B$  hacia  $A$ . Si todas las aristas son bidireccionales(no dirigidas) entonces el grafo se clasifica como no dirigido.
3. **Grafos cíclicos y acíclicos** Se considera un grafo como acíclico cuando este no tiene ciclos, es decir para cada pareja de nodos  $(A, B)$  si existe un camino para ir de  $A$  hacia  $B$  entonces no existe otro camino para ir de  $B$  hacia  $A$ . Si un grafo no es acíclico entonces este es cíclico.
4. **Grafos conexos y no conexos** Si para cada pareja de nodos  $(A, B)$  existe un camino para ir de  $A$  hacia  $B$  y también existe camino para ir de  $B$  hacia  $A$  entonces el grafo es conexo, en caso contrario es un grafo no conexo.

### Representación.

Los grafos se pueden representar de múltiples maneras cada una permite realizar distintos algoritmos, cada forma de representar los grafos se puede ajustar según su tipo, un aspecto importante a considerar es que cada una arista bidireccional  $(A, B)$  se puede interpretar como dos aristas dirigidas  $(A, B)$  y  $(B, A)$ . Existen principalmente de tres formas distintas de representarlos:

1. **Matriz de adyacencia:** Es una matriz  $M$  en la cual cada fila representa un nodo de inicio y cada columna un nodo destino(a cada nodo se le asignara un numero representando su posición en fila y columna), si existe una arista  $(A, B)$  entonces se marca la casilla  $M_{A,B}$ , en el caso de grafos ponderados se debe llenar  $M_{A,B}$  con el costo de la arista  $(A, B)$ , para los todos los pares de nodos que no tengan aristas entre ellos el costo es infinito. Si el grafo es no ponderado entonces en la matriz simplemente se marca si existe o no la arista  $(A, B)$ . Por definición cada nodo tiene conexión con sí mismo con costo cero.
2. **Lista de adyacencia:** Consiste en guardar para cada nodo una lista con las conexiones que posee, es decir, para cada arista  $(A, B)$  se pondrá en la lista de conexiones de  $A$  el nodo  $B$ . Si el grafo es ponderado entonces se deberá guardar el nodo destino junto con su costo. Esta es la manera mas utilizada para representar grafos, pues el espacio de memoria que ocupa es menor que el utilizado por una matriz de adyacencia y ademas facilita recorrer el grafo de manera sencilla.
3. **Lista de aristas:** Consiste en una lista en la cual se guardara todas las aristas de un grafo, para cada una se guarda el nodo de inicio, nodo de destino y el costo en caso de tener. Esta es la menos utilizada de las tres, aunque facilita ordenar las aristas según su costo.

A continuación se muestra un pequeño ejemplo para cada una de las tres formas:

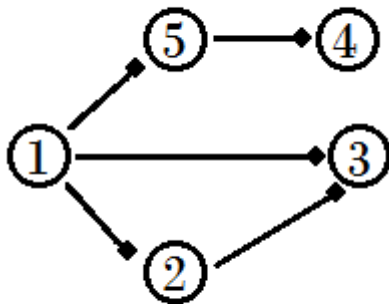


Figura 1

```

1 bool grafo[10][10];
2
3 void construir_grafo(){
4     memset(grafo, false, sizeof(grafo));
5     grafo[1][5] = true;
6     grafo[1][3] = true;
7     grafo[1][2] = true;
8     grafo[5][4] = true;
9     grafo[2][3] = true;
10 }
  
```

Matriz de adyacencia

```

1 vector<vector<int>> grafo(10);
2
3 void construir_grafo(){
4     grafo[1].push_back(5);
5     grafo[1].push_back(3);
6     grafo[1].push_back(2);
7     grafo[5].push_back(4);
8     grafo[2].push_back(3);
9 }
  
```

Lista de adyacencia

```

1 typedef pair<int, int> ii;
2 vector<ii> grafo;
3
4 void construir_grafo(){
5     grafo.push_back(ii(1, 5));
6     grafo.push_back(ii(1, 3));
7     grafo.push_back(ii(1, 2));
8     grafo.push_back(ii(5, 4));
9     grafo.push_back(ii(2, 3));
10 }
  
```

Lista de aristas

## 2. DFS y BFS

Los grafos son estructuras no lineales, estos no tienen un nodo inicio o un orden específico para recorrerlos, existen principalmente dos algoritmos que permiten recorrer un grafo DFS y BFS, estos no son algoritmos muy estrictos, es decir, se pueden modificar de múltiples maneras para realizar diferentes tareas, sin embargo la idea básica sigue siendo la misma, para la implementación de ambos se utiliza una lista de adyacencia.

### DFS.

El DFS (deep first search) o búsqueda en profundidad, es un algoritmo que permite recorrer un grafo de forma recursiva, de manera general consiste en tomar un nodo, marcarlo como visitado y para cada arista hacer un llamado recursivo al nodo destino, solo si ese nodo no está visitado, y repetir el proceso hasta que no queden más nodos por visitar. De esta forma se van marcando los nodos mientras se visitan y en caso de llegar a un nodo sin aristas o un nodo cuyos vecinos se encuentran visitados entonces se devuelve al nodo anterior.

En las siguientes figuras se observa el orden en el cual los nodos son visitados empezando por el nodo 1, entonces comienza con el 1, después avanza al 5 y luego al 4, como no hay más destinos se devuelve al 5, pero su único vecino ya está visitado, se devuelve al 1, desde ahí pasa al 3, este no tiene vecinos y se devuelve otra vez al 1, y finalmente al 2, como su vecino ya está visitado regresa al 1, y como este no tiene más vecinos finaliza el algoritmo.

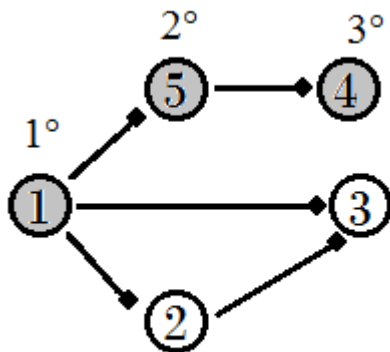


Figura 2

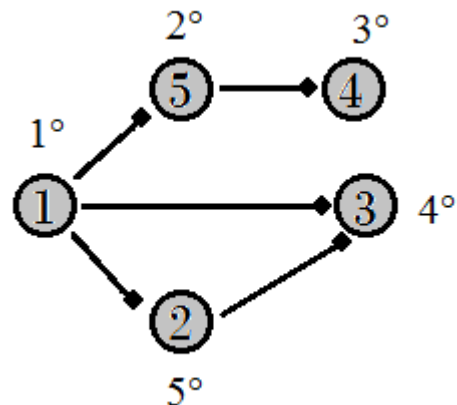


Figura 3

La implementación del DFS es corta y consiste básicamente en un algoritmo de backtracking, tiene una complejidad algorítmica  $O(V+E)$  con  $V$  como el número de nodos y  $E$  como el número de aristas.

```
1 vector<vector<int>> grafo(10);
2 bool visitado[10];
3
4 void dfs(int nodo){
5     visitado[nodo] = true;
6     for(int i = 0; i < grafo[nodo].size(); i++){
7         if(!visitado[grafo[nodo][i]]){
8             dfs(grafo[nodo][i]);
9         }
10    }
```

```

10 | }
11 | }

```

## BFS.

El BFS(Breadth First Search) o búsqueda en anchura es un algoritmo que permite recorrer un grafo de forma iterativa, la idea consiste en tomar un nodo inicial y recorrer todos los nodos que están a un "salto" de distancia(es decir, sus vecinos), después los nodos que están a dos "saltos" de distancia y así sucesivamente hasta recorrer todos los nodos.

La implementación consiste de utilizar una cola(queue) inicialmente con un nodo, este nodo se debe marcar como visitado, después se empieza a iterar los elementos en la cola, en cada iteración se desencola el siguiente nodo, después se agrega todos sus nodos vecinos no visitados a la cola y se marcan como visitados, el algoritmo termina cuando la cola queda vacía. En la siguiente figura se observa el orden en el cual se visitan los nodos en el grafo de ejemplo anterior.

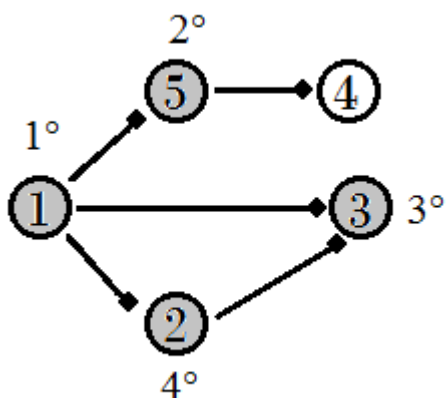


Figura 4

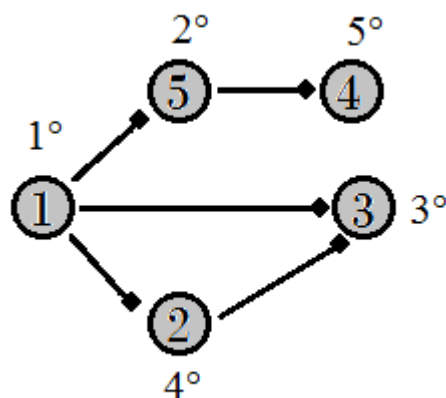


Figura 5

La implementación del BFS es sencilla, tiene una complejidad algorítmica  $O(V + E)$  al igual que el DFS, además al ser iterativo evita los problemas de stack overflow que puede presentar el DFS al trabajar con grafos muy extensos.

```

1 | vector<vector<int>> grafo(10);
2 | bool visitado[10];
3 |
4 | void bfs(int nodo){
5 |     queue<int> cola;
6 |     cola.push(nodo);  visitado[nodo] = true;
7 |
8 |     while(cola.size()){
9 |         nodo = cola.front();  cola.pop();
10 |
11 |         for(int i = 0; i < grafo[nodo].size(); i++){
12 |             if(!visitado[grafo[nodo][i]]){
13 |                 cola.push(grafo[nodo][i]);
14 |                 visitado[grafo[nodo][i]] = true;
15 |             }

```

```

16 |      }
17 |    }
18 | }

```

### Observaciones.

Ambos algoritmos son igual de buenos para recorrer grafos de forma general, dependiendo del problema a resolver uno de los dos algoritmos puede resultar mejor que el otro, esto se debe a las distintas formas de recorrer los grafos, el DFS al ser un algoritmo recursivo permite recorrer los nodos de una forma ordenada, siguiendo un camino en el cual cada nodo es vecino del anterior, en cambio el BFS permite recorrer los grafos por niveles, comenzando con los nodos mas cercanos al nodo inicial, de esta forma se puede encontrar mas fácil distancias entre los distintos nodos. Al utilizar DFS se debe tener cuidado con la pila de memoria(call stack) la cual se puede llenar rápidamente con grafo extensos, produciendo errores de ejecución.

## 3. Bibliografia

<https://es.wikipedia.org/wiki/Grafo>  
<http://trainingcamp.org.ar/antiores/2017/clases.shtml>.  
 libro: competitive programming 3.