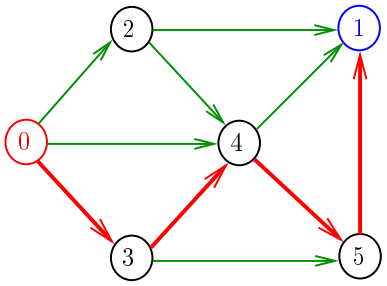
Melhores momentos

AULA 4

Procurando um caminho

Problema: dados um digrafo G e dois vértices s e t decidir se existe um caminho de s a t

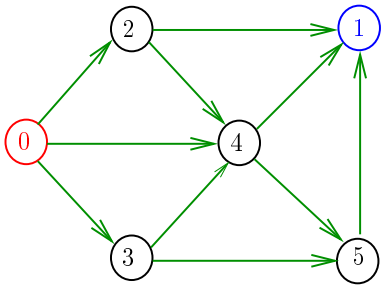
Exemplo: para s = 0 e t = 1 a resposta é SIM



Procurando um caminho

Problema: dados um digrafo G e dois vértices s e t decidir se existe um caminho de s a t

Exemplo: para s = 5 e t = 4 a resposta é NÃO



Certificados

Como é possível 'verificar' a resposta?

Como é possível 'verificar' que existe caminho?

Como é possível 'verificar' que não existe caminho?

Veremos questões deste tipo freqüentemente

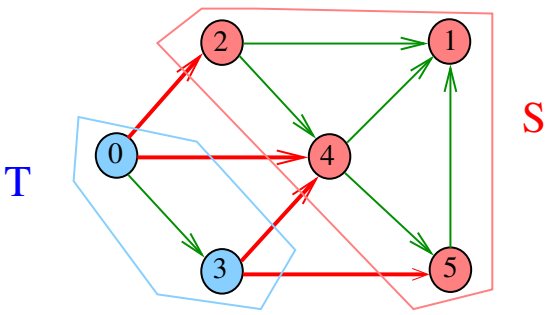
Certificado de inexistência

Para demonstrarmos que **não existe** um caminho de s a t basta exibirmos um st-corte (S, T) em que

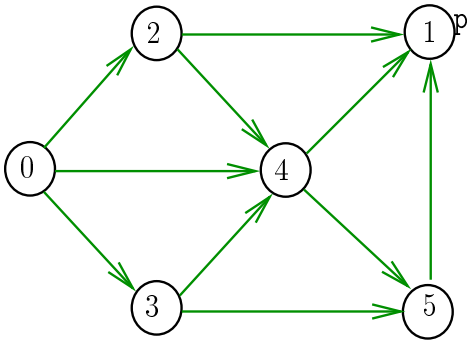
todo arco *no corte tem ponta inicial em T e ponta final em S*

Certificado de inexistência

Exemplo: certificado de que não há caminho de 2 a 3

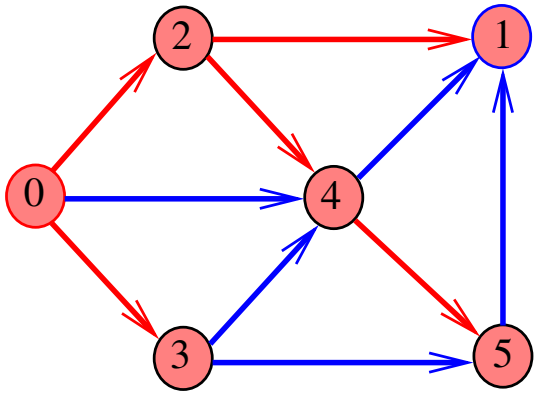


Certificado de existência



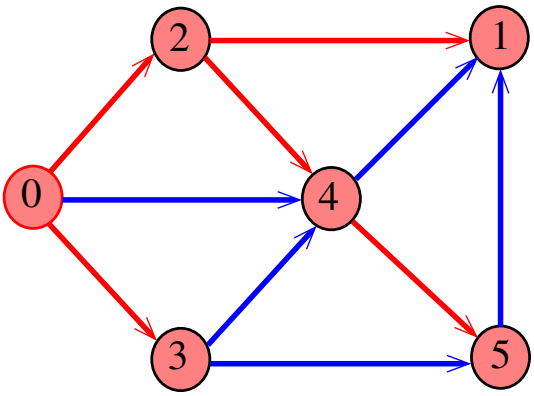

```
pathR(G, 0)
  0-2 pathR(G,2)
    2-1 pathR(G,1)
    2-4 pathR(G,4)
      4-1
      4-5 pathR(G,5
      5-1
  0-3 pathR(G,3)
    3-4
    3-5
  0-4
existe caminho
```

DIGRAPHpath(G,0,1)



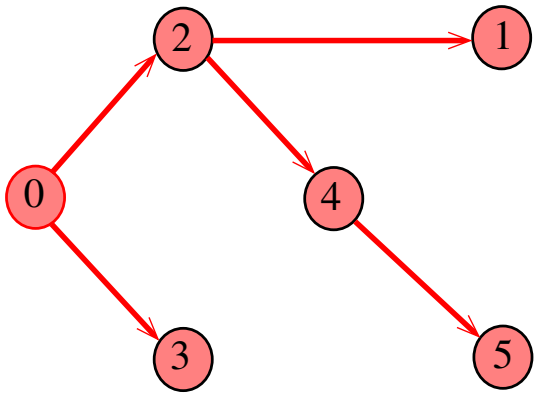
Arborescências

Exemplo: a raiz da arborescência é 0



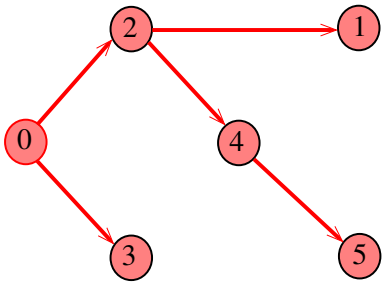
Arborescências

Exemplo: a raiz da arborescência é 0



Arborescências no computador

Um arborência pode ser representada através de um **vetor de pais**: parnt[w] é o pai de w
Se r é a raiz, então parnt[r]=r



vértice	parnt
0	0
1	2
2	0
3	0
4	2
5	4

Conclusão

Para quaisquer vértices s e t de um digrafo, vale uma e apenas umas das seguintes afirmações:

- existe um caminho de s a t
- existe st-corte (S, T) em que todo arco no corte tem ponta inicial em T e ponta final em S.

AULA 5

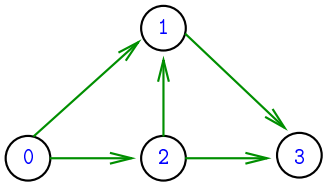
Vetor de listas de adjacência

S 17.4

Vetor de listas de adjacência de digrafos

Na representação de um digrafo através de **listas de adjacência** tem-se, para cada vértice v, uma lista dos vértices que são vizinhos v.

Exemplo:



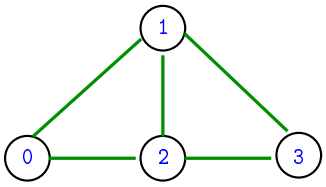

```
0:  1,  2
1:  3
2:  1,  3
3:
```

Consumo de espaço: $\Theta(V + A)$ (linear)
Manipulação eficiente

Vetor de lista de adjacência de grafos

Na representação de um grafo através de **listas de adjacência** tem-se, para cada vértice v, uma lista dos vértices que são pontas de arestas incidentes a v

Exemplo:

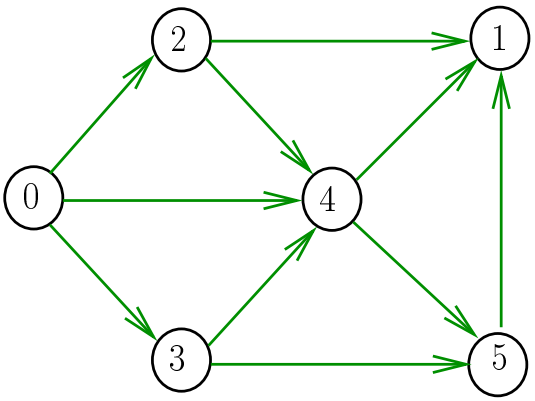



```
0:  1,  2
1:  3,  0,  2
2:  1,  3,  0
3:  1,  2
```

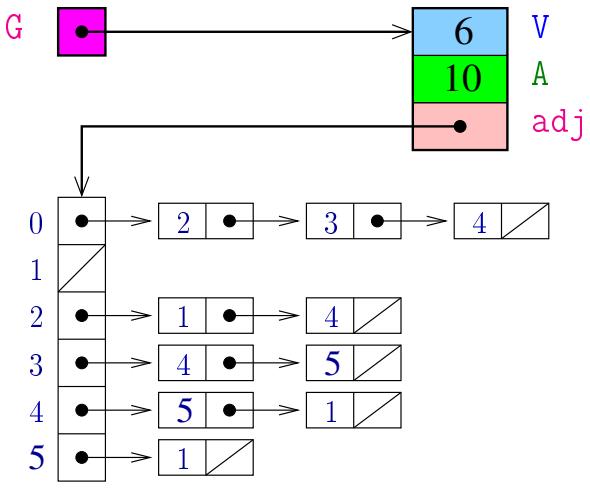
Consumo de espaço: $\Theta(V + A)$ (linear)
Manipulação eficiente

Digrafo

Digraph G



Estruturas de dados



Estrutura digraph

A estrutura **digraph** representa um digrafo
- V contém o número de vértices
- A contém o número de arcos do digrafo
- adj é um ponteiro para vetor de listas de adjacência

```
struct digraph {
    int V;
    int A;
    link *adj;
};
```

Estrutura Digraph

Um objeto do tipo Digraph contém o endereço de um digraph

```
typedef struct digraph *Digraph;
```

Estrutura node

A lista de adjacência de um vértice v é composta por nós do tipo node
Um link é um ponteiro para um node
Cada nó da lista contém um vizinho w de v e o endereço do nó seguinte da lista

```
typedef struct node *link;
struct node {
    Vertex w;
    link next;
};
```

NEW

NEW recebe um vértice w e o endereço next de um nó e devolve (o endereço de) um novo nó x com
x.w = w e x.next = next

```
link NEW (Vertex w, link next) {
```

NEW

NEW recebe um vértice w e o endereço next de um nó e devolve (o endereço de) um novo nó x com
x.w = w e x.next = next

```
link NEW (Vertex w, link next) {
    link p = malloc(sizeof *p);
    p->w = w;
    p->next = next;
    return p;
}
```

Estrutura graph e Graph

Essa mesma estrutura será usada para representar grafos

```
#define graph digraph
#define Graph Digraph
```

O número de arestas de um grafo G é

```
(G->A)/2
```

DIGRAPHinit

Devolve (o endereço de) um novo digrafo com vértices 0,..,V-1 e nenhum arco

```
Digraph DIGRAPHinit (int V) {
```

DIGRAPHinit

Devolve (o endereço de) um novo digrafo com vértices 0,..,V-1 e nenhum arco

```
Digraph DIGRAPHinit (int V) {
0       Vertex v;
1       Digraph G = malloc(sizeof *G);
2       G->V = V;
3       G->A = 0;
4       G->adj = malloc(V * sizeof(link));
5       for (v = 0; v < V; v++)
6           G->adj[v] = NULL;
7       return G;
    }
```

DIGRAPHinsertA

Insere um arco v-w no digrafo G.
Se v == w ou o digrafo já tem arco v-w;não faz nada

```
void
DIGRAPHinsertA (Digraph G,Vertex v,Vertex w)
```

DIGRAPHinsertA

Insere um arco v-w no digrafo G.
Se v == w ou o digrafo já tem arco v-w;não faz nada

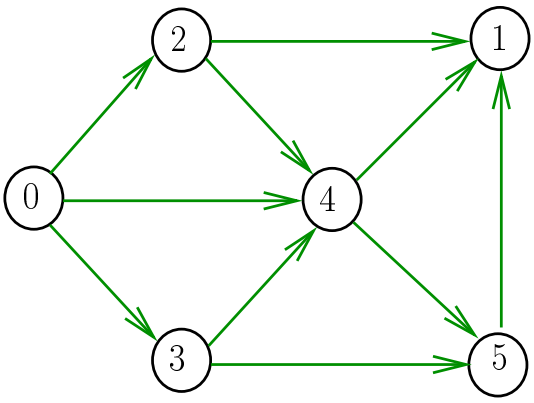
```
void
DIGRAPHinsertA (Digraph G,Vertex v,Vertex w)
{
   link p;
   if (v == w) return;
   for (p = G->adj[v];p != NULL;p = p->next)
       if (p->w== w) return;
   G->adj[v] = NEW(w,G->adj[v]);
   G->A++;
}
```

DIGRAPHinsertA

O código abaixo transfere a responsabilidade de evitar laços e arcos paralelos ao cliente/usuário

```
void
DIGRAPHinsertA (Digraph G,Vertex v,Vertex w)
{
   G->adj[v] = NEW(w,G->adj[v]);
   G->A++;
}
```

DIGRAPHshow




```
0:  2  3  4
1:
2:  1  4
3:  4  5
4:  1  5
5:  1
```

DIGRAPHshow

```
void DIGRAPHshow (Digraph G) {
```

DIGRAPHshow

```
void DIGRAPHshow (Digraph G) {
    Vertex v;
    link p;
1   for (v = 0; v < G->V; v++) {
2       printf("%2d:", v);
3       for (p=G->adj[v];p!= NULL;p=p->next)
4           printf("%2d", p->w);
5       printf("\n");
    }
}
```

Consumo de tempo

linha	número de execuções da linha	
1	$= V + 1$	$= \Theta(V)$
2	$= V$	$= \Theta(V)$
3	$= V + A$	$= \Theta(V + A)$
4	$= A$	$= \Theta(A)$
5	$= V$	$= \Theta(V)$
total	$3\,\Theta(V) + \Theta(V + A) + \Theta(A)$	
	$= \Theta(V + A)$	

Conclusão

O consumo de tempo da função DigraphShow para vetor de listas de adjacência é $\Theta(V + A)$.

O consumo de tempo da função DigraphShow para matriz adjacência é $\Theta(V^2)$.

Funções básicas para grafos

```
#define GRAPHinit DIGRAPHinit
#define GRAPHshow DIGRAPHshow
```

Função que insere uma aresta v-w no grafo G

```
void
GRAPHinsertE (Graph G, Vertex v, Vertex w)
```

Funções básicas para grafos

```
#define GRAPHinit DIGRAPHinit
#define GRAPHshow DIGRAPHshow
```

Função que insere uma aresta v-w no grafo G

```
void
GRAPHinsertE (Graph G, Vertex v, Vertex w)
{
  DIGRAPHinsertA(G,v,w);
  DIGRAPHinsertA(G,w,v);
}
```

Exercício. Escrever a função GRAPHremoveE