

# Przechodzenie grafów

**Graf** jest to para zbiorów  
zbiór wierzchołków  $V$   
zbiór krawędzi  $E$

$$G = (V, E)$$

Krawędź, to

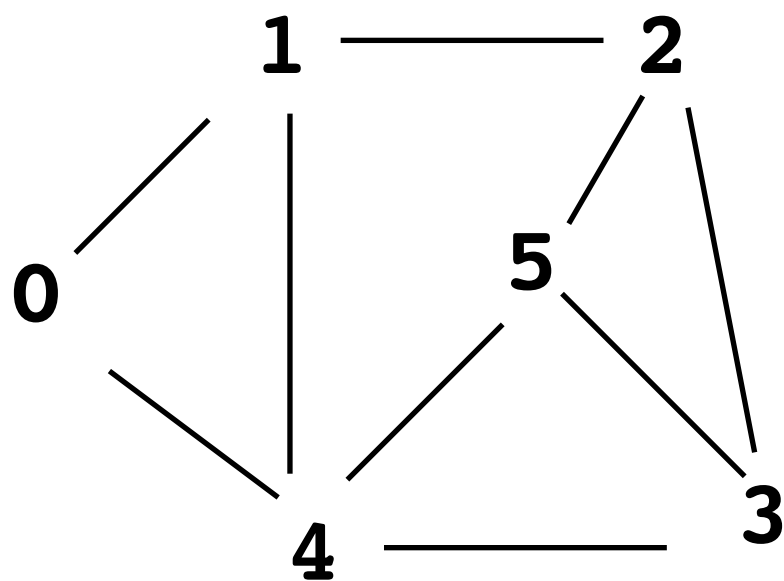
dla grafu nieskierowanego: dwuelementowy zbiór wierzchołków  
dla grafu skierowanego: para wierzchołków

w jednym i w drugim przypadku krawędzie zapisujemy jako pary  $(v, w)$   
(matematyczny zapis dla grafu nieskierowanego powinien być  $\{v, w\}$ ,  
ale utarł się zapis  $(v, w)$  i w tej sytuacji)

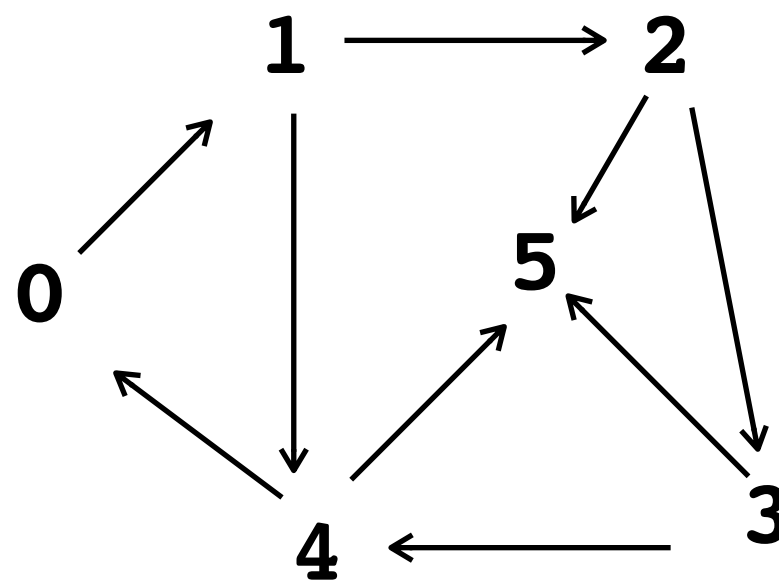
Przykład:  $G = (V, E)$

$V = \{0, 1, 2, 3, 4, 5\}$

$E = \{(0, 1), (1, 2), (1, 4), (2, 5), (2, 3), (3, 5)$   
 $(3, 4), (4, 5), (4, 0)\}$



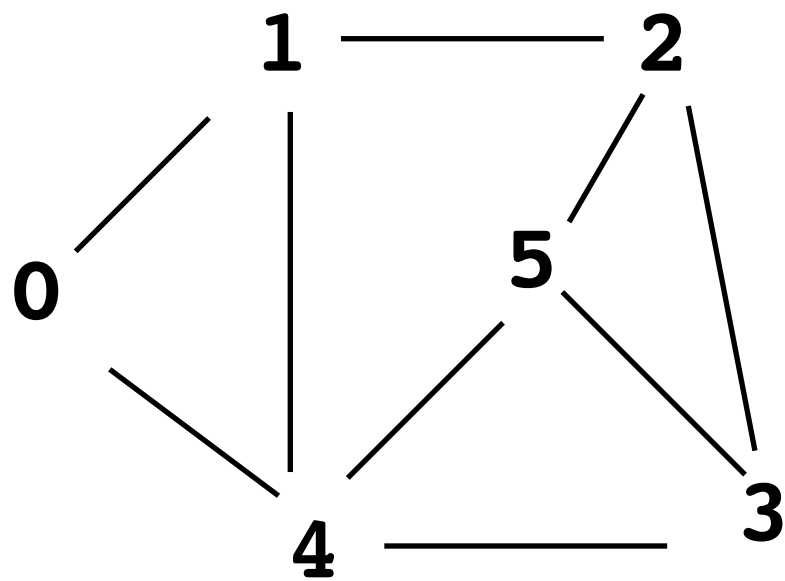
nieskierowany



skierowany

# reprezentowanie grafów w programach

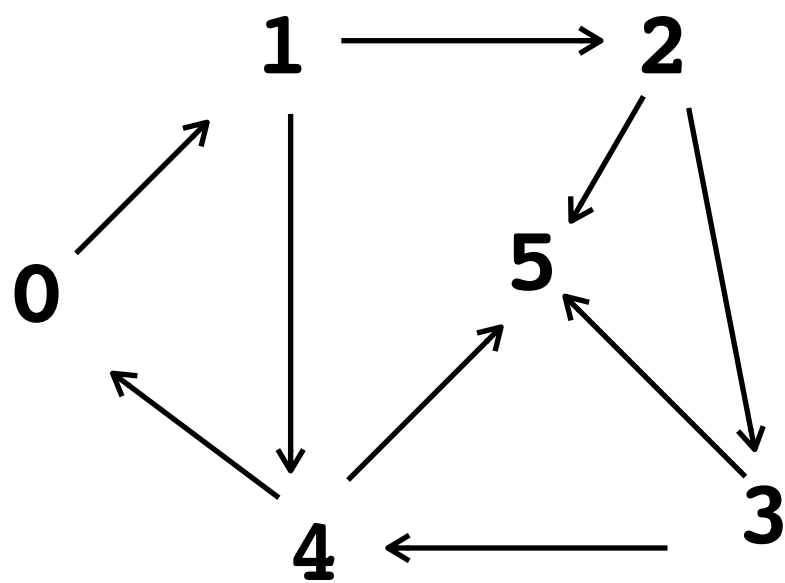
- lista wierzchołków i krawędzi, jak w poprzednim przykładzie
- tablica sąsiedztw (graf nieskierowany)



**E:**

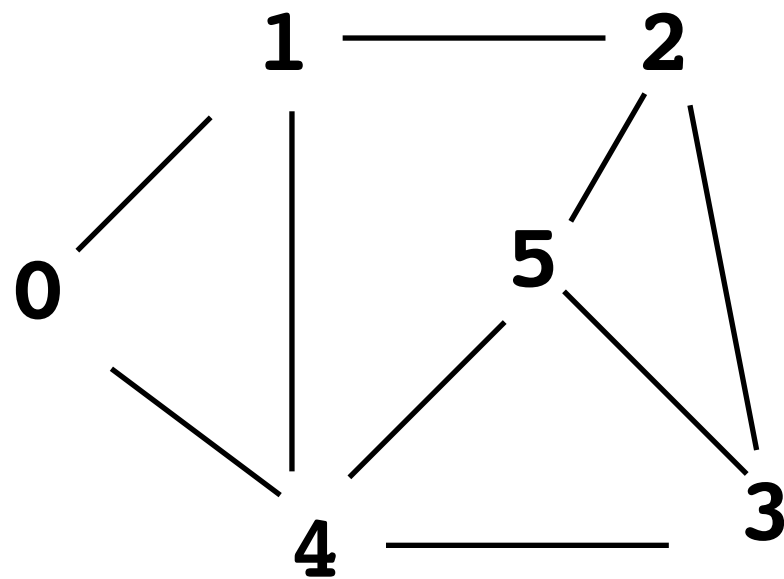
	0	1	2	3	4	5
0	0	1	0	0	1	0
1	1	0	1	0	1	0
2	0	1	0	1	0	1
3	0	0	1	0	1	1
4	1	1	0	1	0	1
5	0	0	1	1	1	0

- tablica sąsiedztw (graf skierowany)



	0	1	2	3	4	5
0	0	1	0	0	0	0
1	0	0	1	0	1	0
2	0	0	0	1	0	1
3	0	0	0	0	1	1
4	1	0	0	0	0	1
5	0	0	0	0	0	0

- lista sąsiedztw (graf nieskierowany)



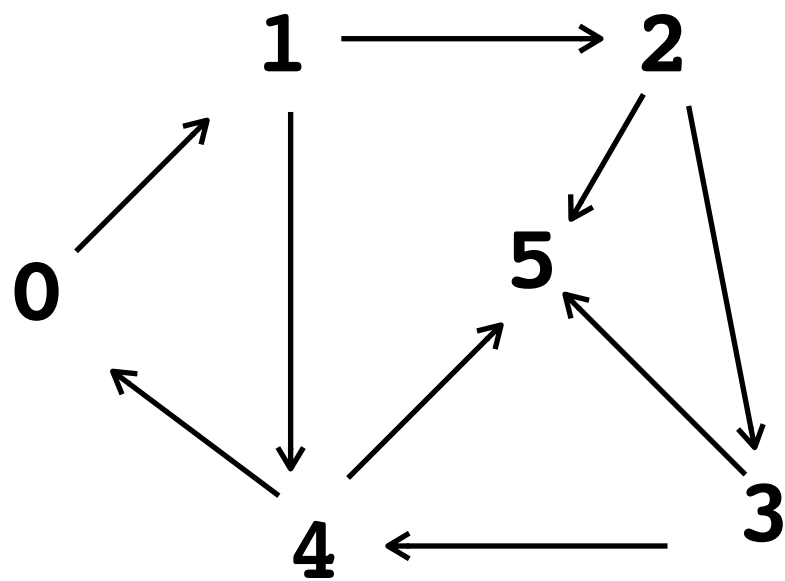
0	[1, 4]
1	[0, 2, 4]
2	[1, 5, 3]
3	[4, 5, 2]
4	[5, 1, 0]
5	[ 2, 3, 4]

Adj:

0	—>1-->4
1	—> 0—> 2 —> 4
2	—> 1 —> 5 —> 3
3	—> 4 —> 5 —> 2
4	—> 5 —> 1 —> 0
5	—> 2 —> 3 —> 4

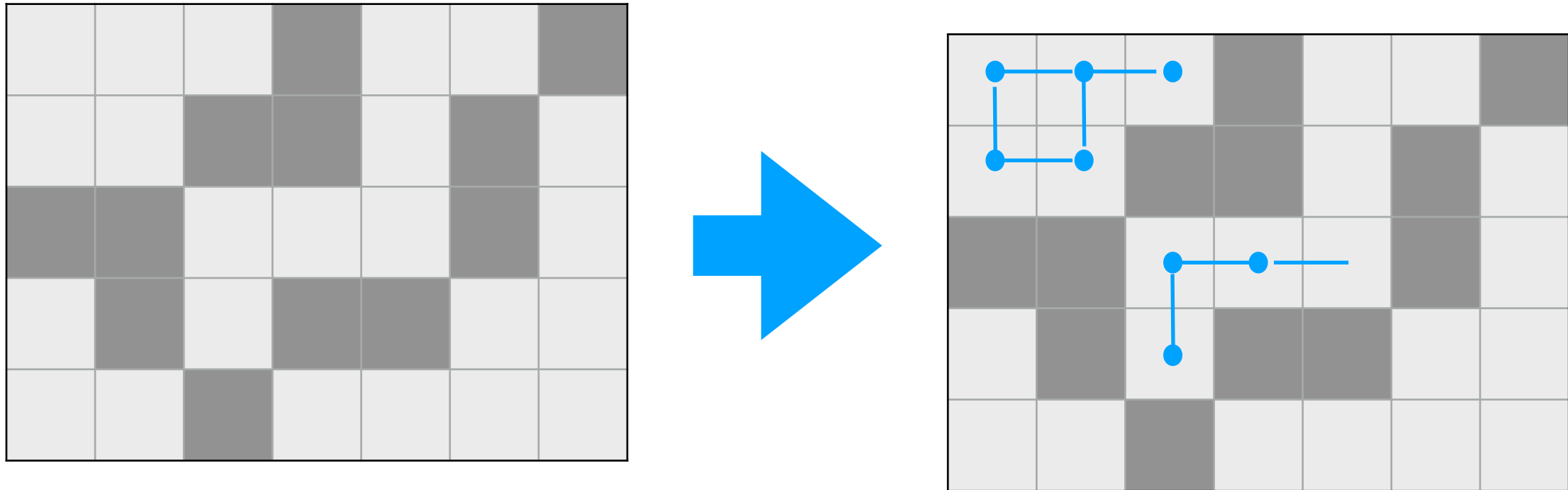
mogą to być listy dowiązaniowe  
lub tablicowe, ale o zmiennej  
długości

- lista sąsiedztw (graf skierowany)



0	—>1
1	—> 2 —> 4
2	—> 5 —> 3
3	—> 4 —> 5
4	—> 5 —> 0
5	—> NIL

# Przykład zastosowania przeszukiwania grafów



- obejść wszystkie pola osiągalne z danego pola (ruchy: góra, dół, lewo, prawo)
- pokolorować rozłączne obszary na różne kolory



# przechodzenie grafów w głąb

(depth first search)

oznaczenia: niech  $v$  będzie wierzchołkiem  
wtedy

$v.nr$  oznacza numer wierzchołka

$v.Adj$  to lista sąsiedztwa dla  $v$

$v.visited$  informacja boolowska, czy wierzchołek już był  
odwiedzony w czasie przeszukiwania grafu

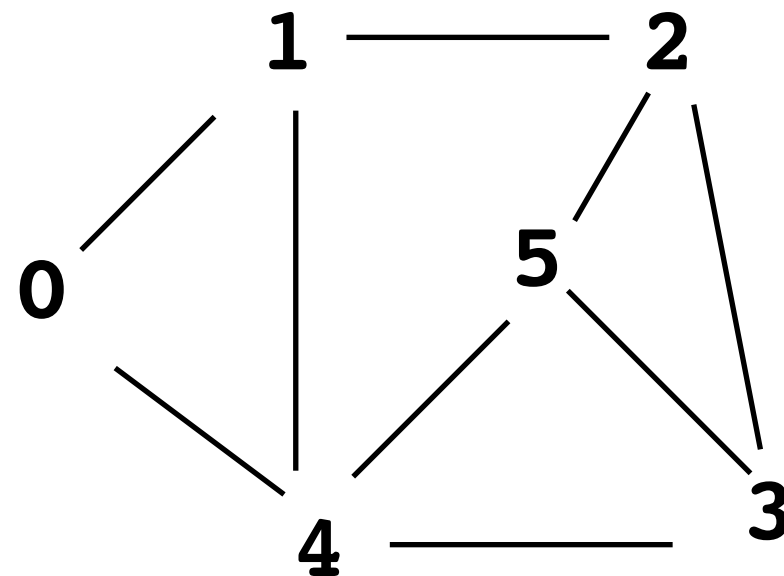
$v.p$  wierzchołek, z którego doszliśmy do wierzchołka  
 $v$  w trakcie przeszukiwania grafu

# przechodzenie grafów w głąb

```
dfs(V,u)
// V - lista wierzchołków grafu
// u - wierzcholek startowy
// przeszukujemy graf w głąb zaczynając od wierzchołka
// startowego u
print u.nr
u.visited = True
for v in u.Adj
    if v.visited == False
        v.p=u
        dfs(V,v)
```

```
dfs(V,V[0]):
```

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



krawędzie postaci  $(v.p, v)$  tworzą **drzewo spinające** graf, nazywane też **drzewem rozpinającym** graf (drzewo przeszukiwań w głąb)

**dfs(V, V[0]):**

**v:**        0, 1, 2, 5, 3, 4

**v.p:**        0   1   2   5   3

**dfs(0)**

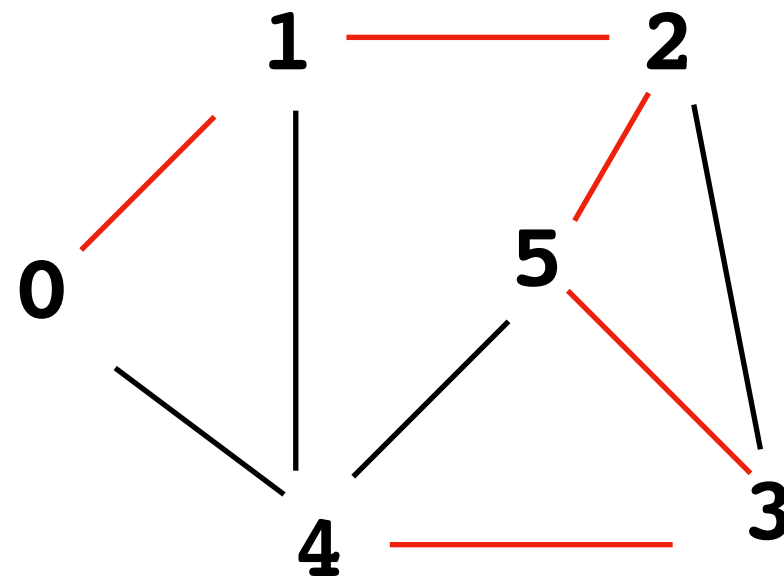
**dfs(1)**

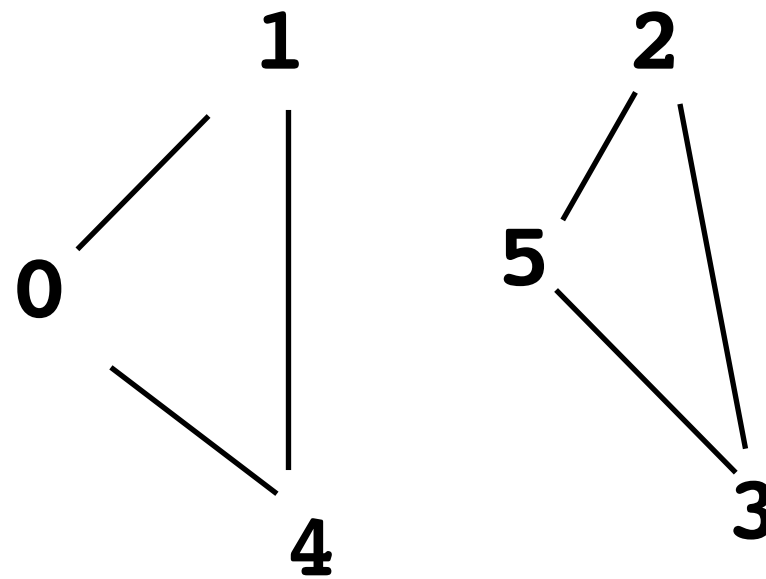
**dfs(2)**

**dfs(5)**

**dfs(3)**

**dfs(4)**





graf może być niespójny

wtedy `dfs(0)` zwróci tylko `0, 1, 4`

Przeszukanie całego grafu:

```
dfs(V)
// V - lista wierzchołków grafu
// przeszukujemy graf w głąb
for v in V
    if v.visited == False
        dfs(V, v)
```

# przechodzenie grafów **wszerz**

(breadth first search)

**bfs**(V, s)

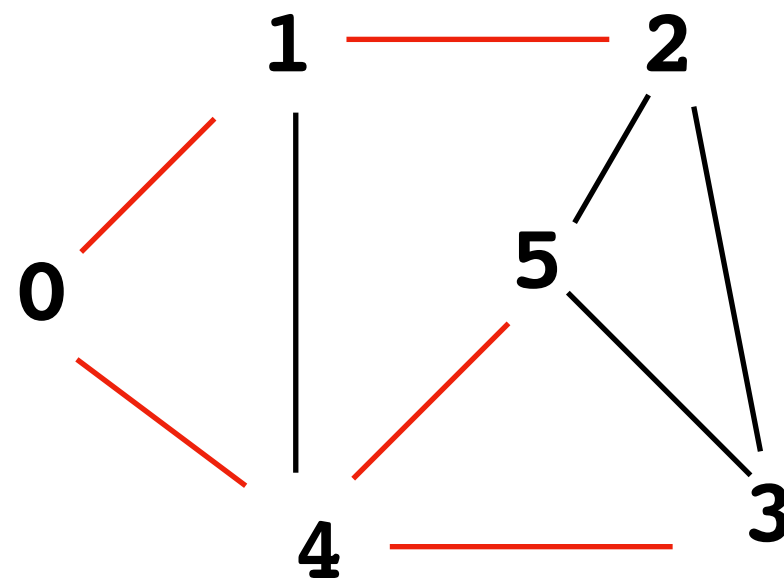
// V - lista wierzchołków grafu; s - wierzchołek startowy  
// przeszukujemy graf wszerz rozpoczynając od wierzchołka  
// startowego s

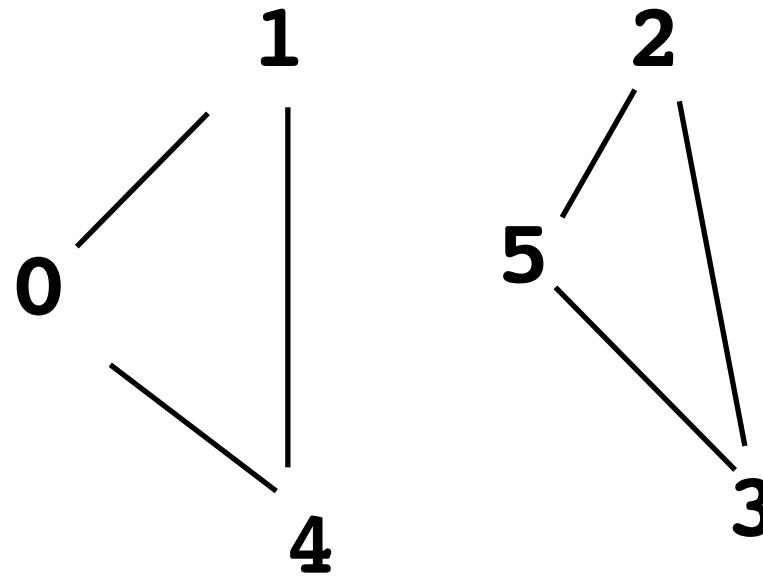
```
s.visited = True
enqueue(Q, s)
while notEmpty(Q)
    u=dequeue(Q)
    print u
    for v in u.Adj
        if v.visited==False
            v.visited=True
            v.p=u
            enqueue(Q, v)
```

krawędzie postaci  $(v.p, v)$  znowu tworzą **drzewo spinające** graf (drzewo przeszukiwań wszerz)

**bfs**(**V**,**V**[0]):

<b>v:</b>		0,	1,	4,	2,	3,	5
<b>Q:</b>	[0]	[1,4]	[4,2]	[2,3,5]	[3,5]	[5]	[]
<b>p:</b>		0,0	0,1	1,4,4	4,4	4	





graf może być niespójny  
wtedy `bfs(0)` zwróci tylko `0, 1, 4`

Przeszukanie całego grafu wymaga  
wielokrotnego wywołania `bfs()`

```
bfs(V)
// V - lista wierzchołków grafu
// przeszukujemy graf wszerz
for v in V
    if v.visited == False
        bfs(V, v)
```

# przechodzenie grafów w głąb

(wersja nierekurencyjna, ze stosem)

```
def dfs(V,s)
// V - lista wierzchołków grafu; s - wierzchołek startowy
// przeszukujemy graf wszerek rozpoczynając od s w głąb
// startowego s

s.visited = True
push(S,s)
while notEmpty(S)
    u=pop(S)
    print u
    for v in u.Adj
        if v.visited==False
            v.visited=True
            v.p=u
            pop(S,v)
```



# złożoność pesymistyczna

dla grafu  $G = (V, E)$  oznaczmy przez  $V$  i  $E$  rozmiary zbiorów  $V$  i  $E$

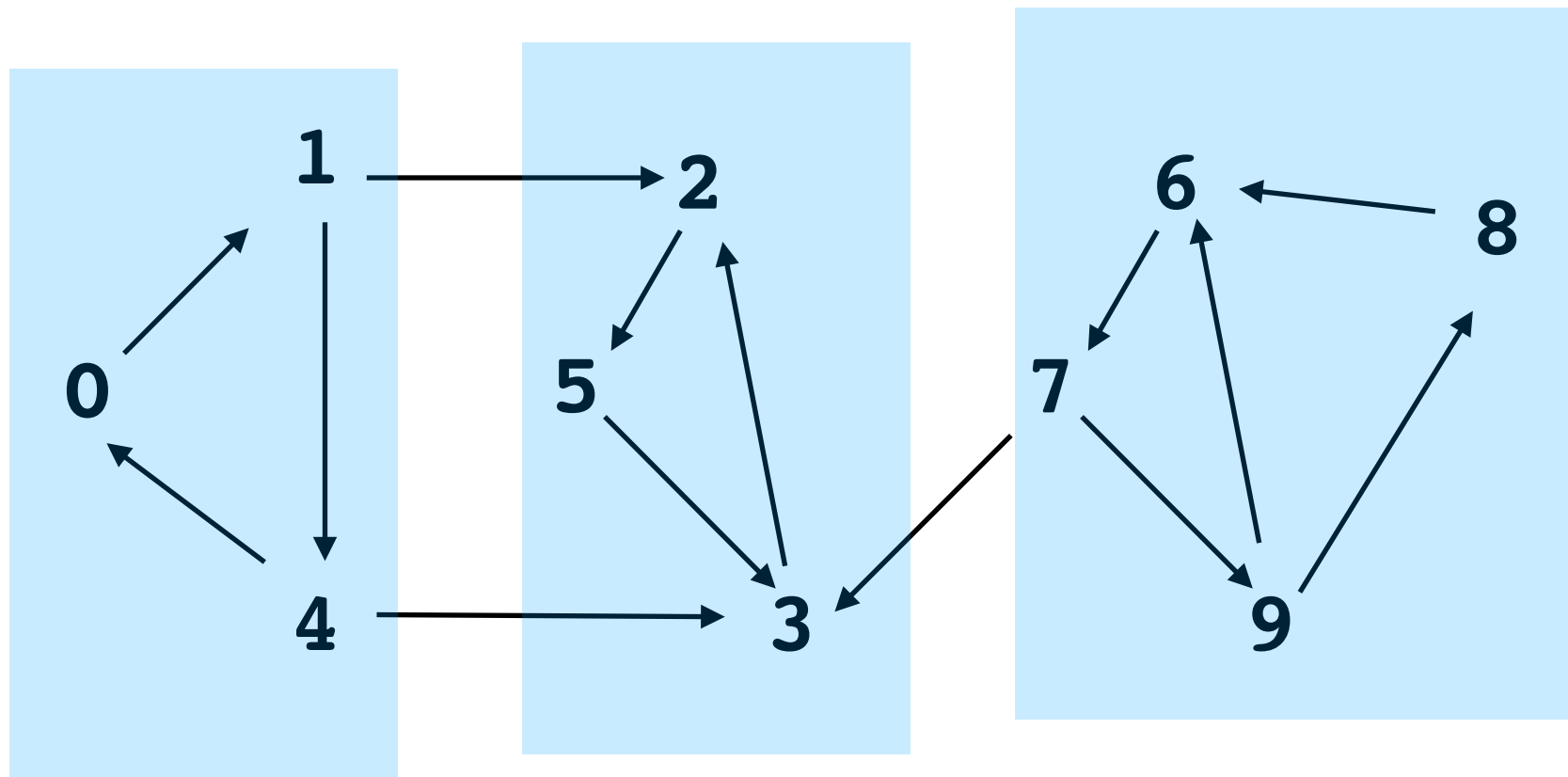
**Stwierdzenie** Złożoność pesymistyczna przechodzenia grafu w głąb i wszerz jest  $O(V+E)$

*Dowód* Każdy wierzchołek tylko raz zaznaczamy jako odwiedzony (`v.visited=True`) i tylko wtedy wywołujemy rekurencyjnie `dfs` / wstawiamy go do kolejki / wkładamy na stos. Zatem ilość wywołań rekurencyjnych / obrotów pętli `while` jest  $O(V)$ .

Sumaryczna ilość wykonania ciała pętli `for v in u.Adj` jest nie większa niż  $E$

# silnie spójne składowe grafu skierowanego

**Definicja.** Silnie spójną składową skierowanego grafu jest maksymalny zbiór wierzchołków  $U$  taki, że dla każdego dwóch wierzchołków  $u, v$  należących do  $U$  istnieją w grafie ścieżki z  $u$  do  $v$  i z  $v$  do  $u$ .



Przypomnijmy przeszukanie całego grafu w głąb:

```
dfs(V)
// V - lista wierzchołków grafu
// przeszukujemy graf w głąb
for v in V
    if v.visited == False
        dfs(V,v)
```

```
dfs(V,u)
// V - lista wierzchołków grafu
// u - wierzchołek startowy
// przeszukujemy graf w głąb zaczynając od wierzchołka
// startowego u
print u.nr
u.visited = True
for v in u.Adj
    if v.visited == False
        v.p=u
        dfs(V,v)
```

Rozszerzamy funkcję `dfs (V, u)` o liczenie kolejności *odwiedzania* (`u.d`) i *zakończenia przetwarzania* (`u.f`) wierzchołków grafu.

```
dfs(V, u)
// V - lista wierzchołków grafu
// u - wierzchołek startowy
// time - zmienna globalna
time = time+1 // zwiększenie licznika "czasu"
u.d = time // zapamiętujemy czas odwiedzenia wierzchołka u
u.visited = True
for v in u.Adj
    if v.visited == False
        v.p=u
        dfs(V, v)
time = time+1 // zwiększenie licznika "czasu"
u.f = time // zapamiętujemy czas przetworzenia wierzchołka u
```

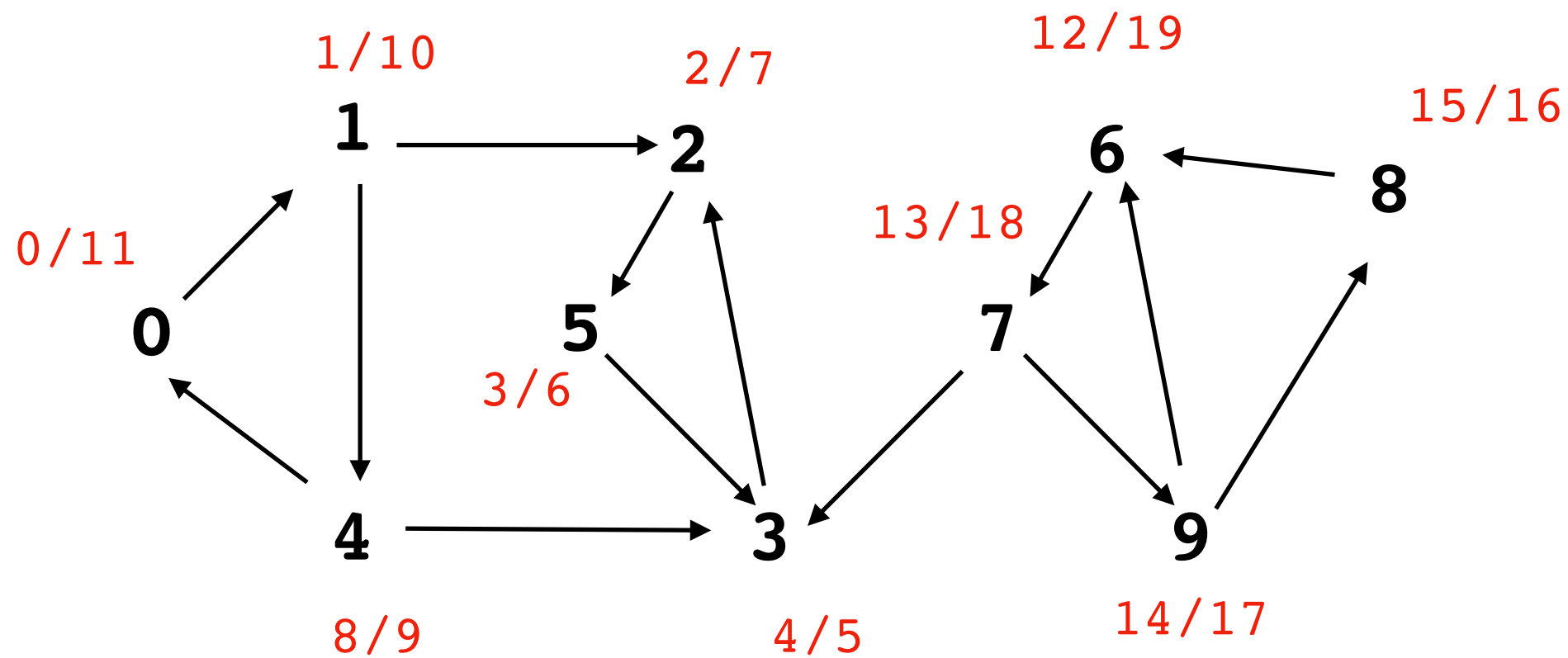
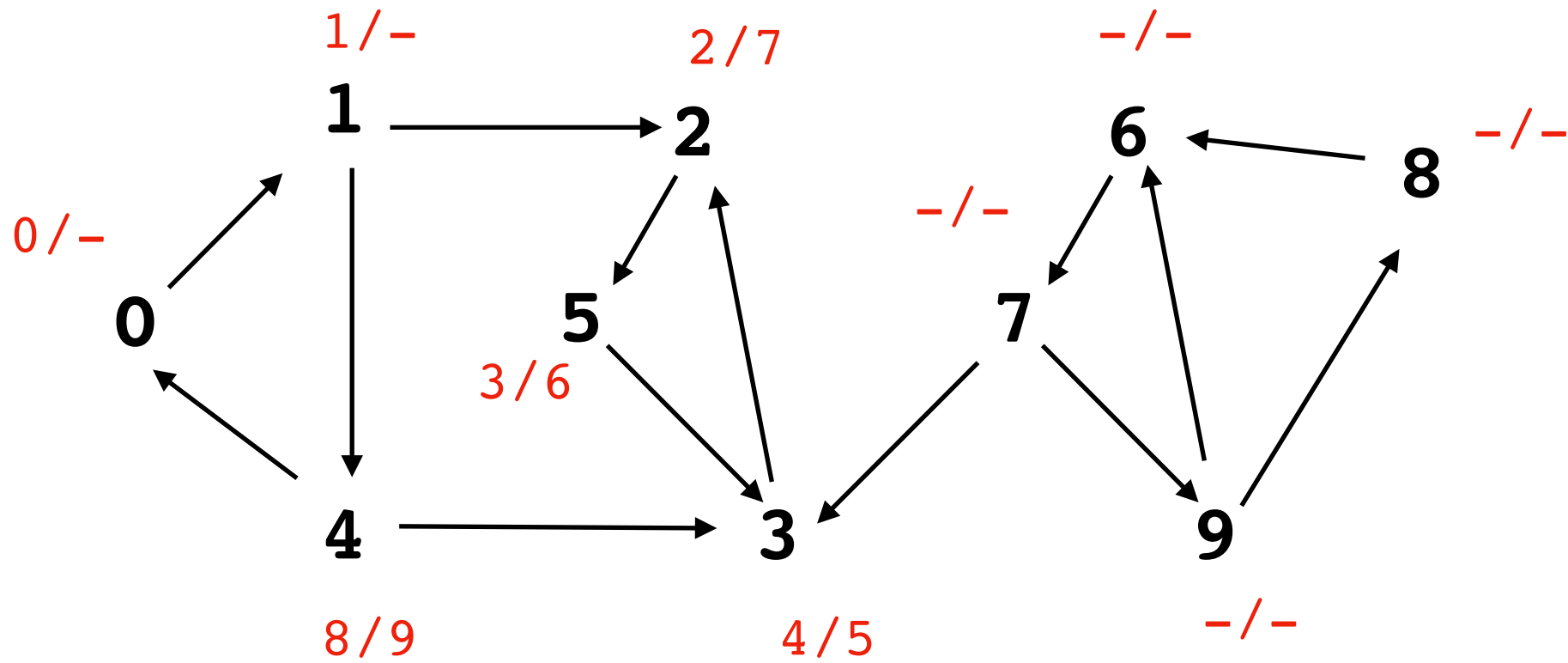
Teraz algorytm znajdowania silnie spójnych składowych grafu skierowanego

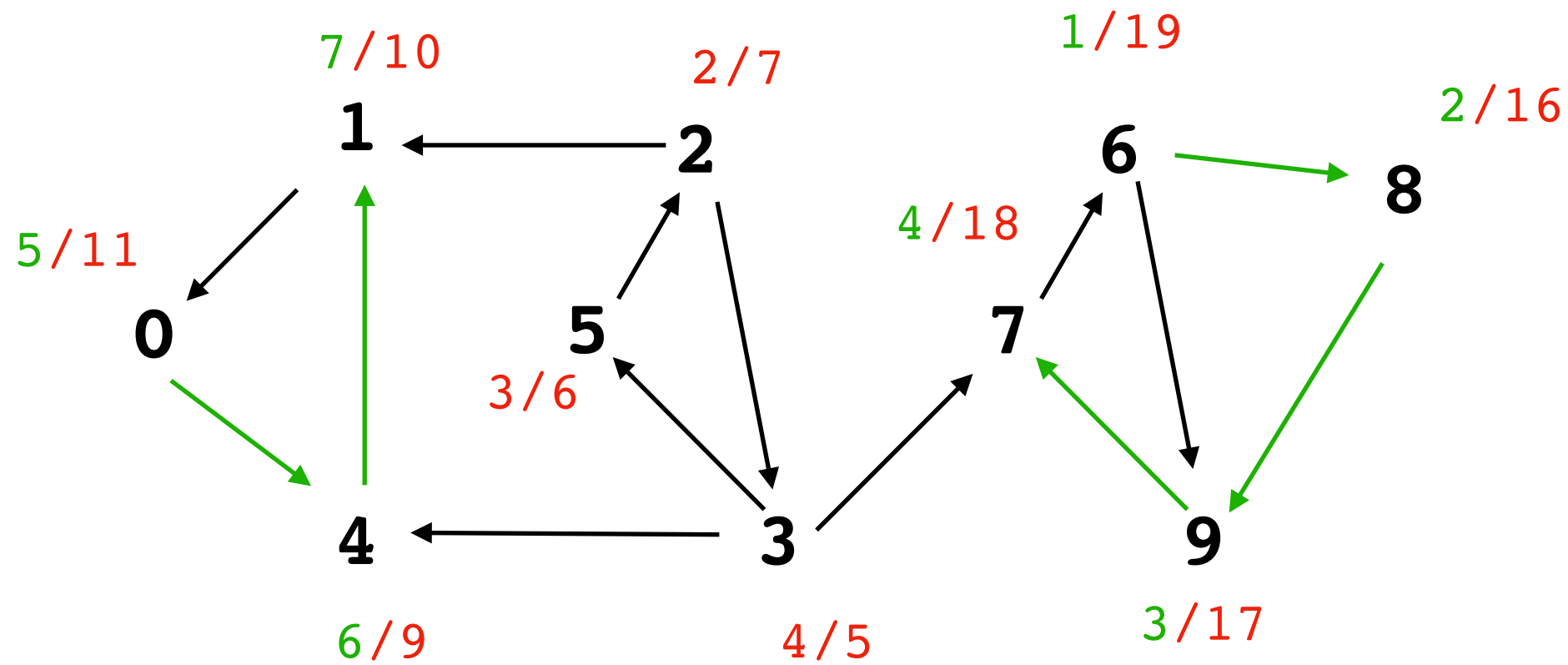
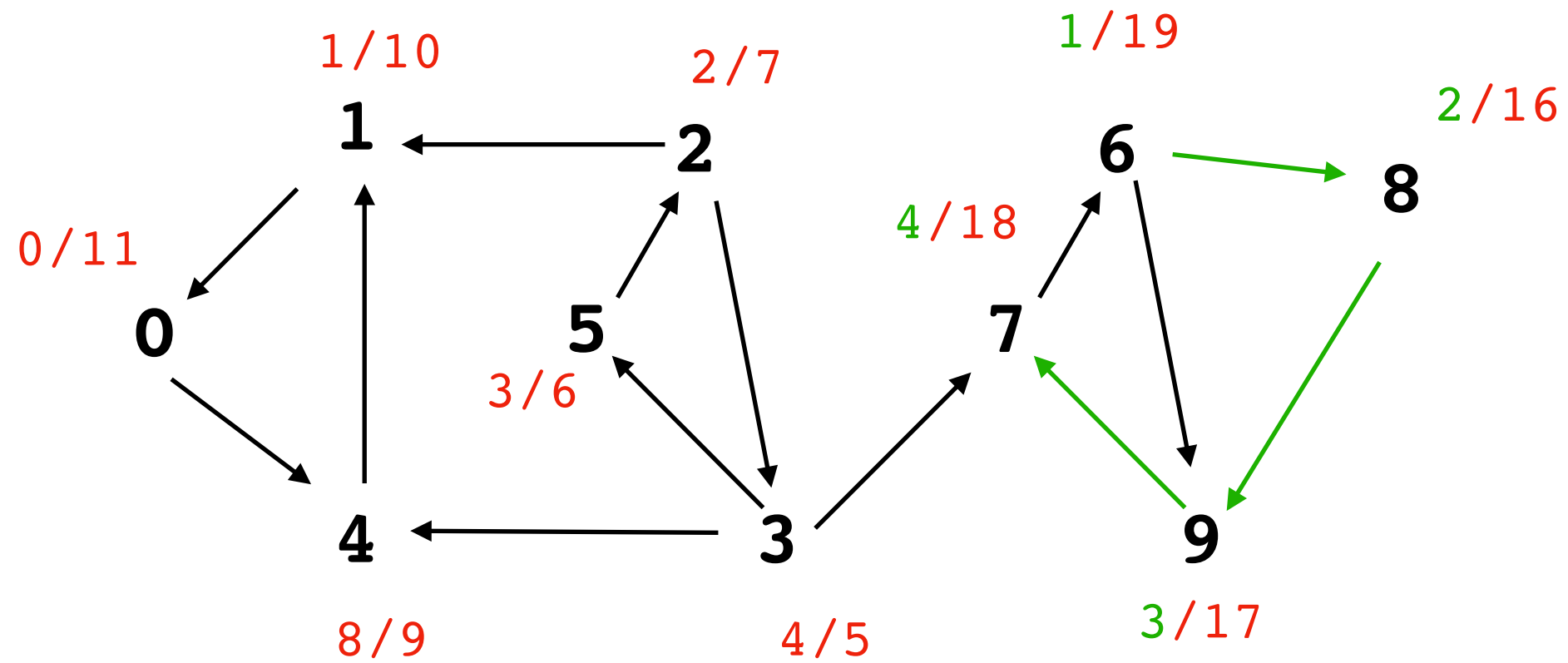
**Strongly-Connected-Components (V)**

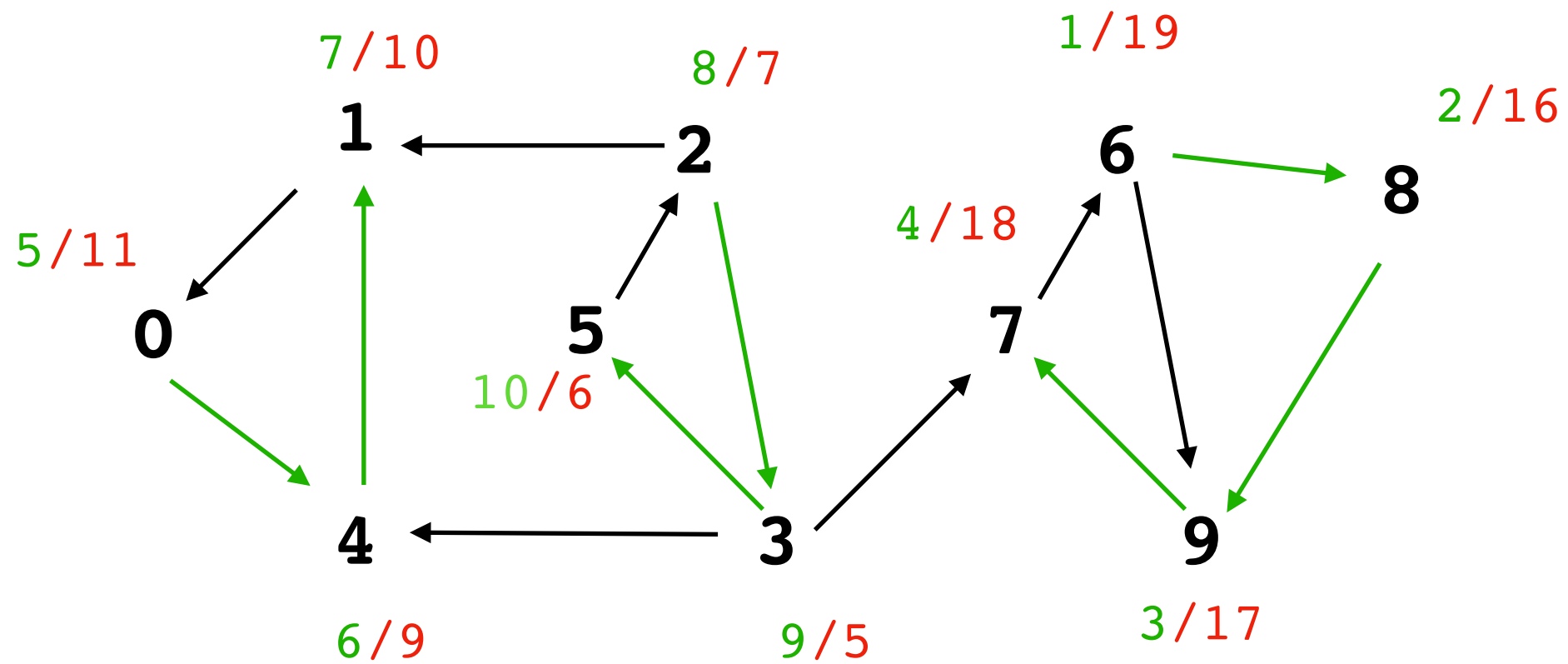
- wykonaj DFS(V) // **wylicza u.f dla każdego wierzchołka**
- skonstruuj graf VT będący transpozycją grafu V
- wykonaj DFS(VT) przebiegając pętlę główną w kolejności malejących u.f // **(u.f wyliczone w DFS(V) powyżej)**
- uzyskane drzewa przeszukiwania w głąb to silnie spójne składowe grafu V; wypisz wierzchołki tych drzew

*Graf transponowany* to graf uzyskany przez odwrócenie kierunku krawędzi

# przykład









dla grafu  $G = (V, E)$  oznaczmy przez  $V$  i  $E$  rozmiary zbiorów  $V$  i  $E$

**Stwierdzenie** Złożoność pesymistyczna algorytmu Strongly-Connected-Components jest  $O(V+E)$

*Dowód.*

przeszukiwanie grafów (wejściowego i transponowanego)  
w czasie  $O(V+E)$

zbudowanie listy sąsiedztw dla grafu transponowanego można zrobić w czasie liniowym

w czasie pierwszego przeszukiwania grafu wejściowego można zapisać listę wierzchołków w kolejności rosnących czasów przetworzenia  $u \cdot t$

wypisywanie składowych spójności można zrobić w czasie drugiego przeszukiwania grafu

**Stwierdzenie** Algorytm Strongly-Connected-Components poprawnie wyznacza silnie spójne składowe w grafie skierowanym.

*Dowód:*

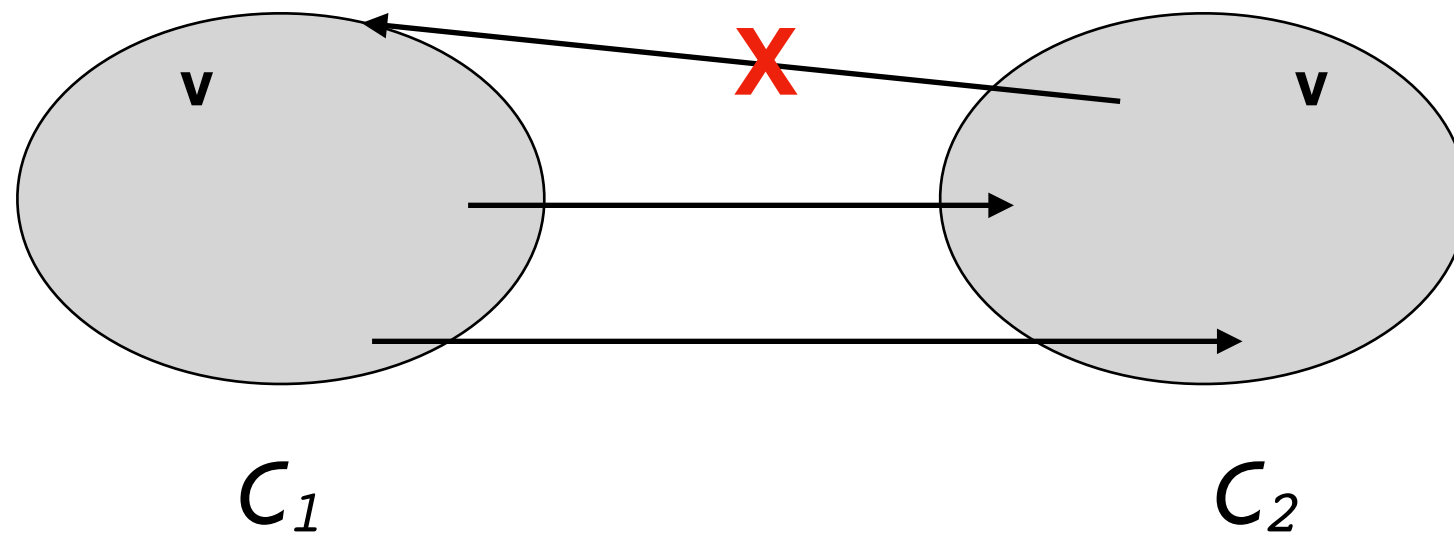
składowe silnej spójności są takie same w grafie wejściowym i w transponowanym

niech  $C$  będzie SSS (silnie spójną składową) w grafie  
oznaczmy  $f(C) = \max\{ u.f : u \in C \}$

*Własność.* Jeżeli  $C_1, C_2$  są SSS w grafie i jest krawędź  
 $u_1 \longrightarrow u_2$  gdzie  $u_1 \in C_1$   $u_2 \in C_2$ , to  $f(C_1) > f(C_2)$

Własność. Jeżeli  $C_1, C_2$  są SSS w grafie i jest krawędź  $u_1 \longrightarrow u_2$  gdzie  $u_1 \in C_1$   $u_2 \in C_2$ , to  $f(C_1) > f(C_2)$

Dowód Własności.

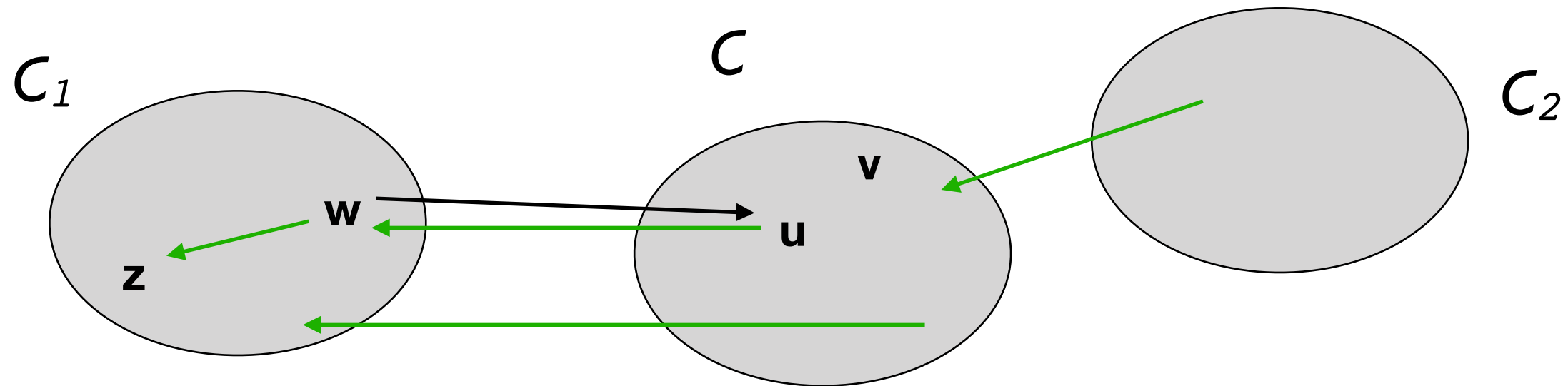


Niech  $v$  będzie pierwszym odwiedzionym wierzchołkiem w  $C_1$  u  $C_2$

- (1)  $v \in C_1$  to obejdziemy i zakończymy  $C_2$  zanim powrócimy do  $C_1$
- (2)  $v \in C_2$  to zakończymy  $C_2$  zanim wejdziemy do  $C_1$

## Dowód Stwierdzenia.

Sprawdzimy, że jeżeli wywołujemy  $\text{dfs}(v)$ , gdzie  $C$  jest SSS do której należy  $v$ , to  $\text{dfs}(v)$  przejdzie przez dokładnie wszystkie wierzchołki  $C$



$$f(C_1) > f(C) > f(C_2)$$

- (1) obejdziemy wszystkie wierzchołki należące do  $C$  bo gdyby któryś był już wcześniej odwiedzony to  $v$  też musiałby być odwiedzony i nie wywoływalibyśmy  $\text{dfs}(v)$
- (2) nie wyjdziemy poza  $C$ , bo dla krawędzi  $u \rightarrow w$  wychodzącej z  $C$  mamy  $f(C_1) = z.f > v.f$  a więc  $\text{dfs}(z)$  musiał być już wcześniej zrobiony, zatem  $w$  już musiał być odwiedzony. ( $\text{dfs}$  wywołujemy w kolejności od najpóźniej odwiedzonych w czasie pierwszego przechodzenia w głąb)