

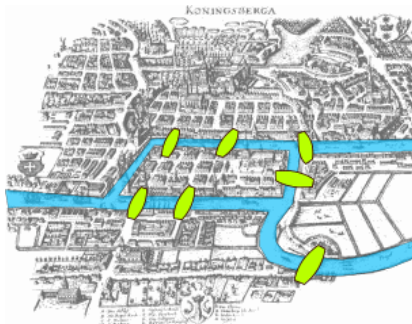
# Programiranje v višji predstavi: Grafi in njihovo preiskovanje

Vid Kocijan

25. junij 2017

## Kaj so grafi in zakaj jih sploh potrebujemo

- ▶ Množica vozlišč in povezav med njimi.
- ▶ Vsako vozlišče ali povezava lahko nosi podatke (npr. teža povezave).
- ▶ Z njimi lahko opišemo cestna omrežja, socialna omrežja, interakcije proteinov, internet, stanja igre, itd.



Slika : Problem Königsberških mostov, prvi grafovski problem, objavljen v 1736. Vir: Wikipedia

## Nekaj osnovne terminologije

- ▶ Graf je sestavljen iz vozlišč (angl. vertices/nodes) in povezav (angl. edges)
- ▶ Povezave so lahko usmerjene ali neusmerjene. Grafu z usmerjenimi povezavami pravimo usmerjen graf.
- ▶ Povezave so lahko neobtežene ali obtežene. Grafu z obteženimi povezavami pravimo utežen graf.
- ▶ Običajno med vsakim parom vozlišč obstaja največ ena povezava. če jih je več, govorimo o multigrafu.
- ▶ Ko nekdo reče "graf" ima tipično v mislih neusmerjen, neobtežen, preprost, končen graf.



## Še malo terminologije

- ▶ Graf brez ciklov je drevo. Vsakemu vozlišču lahko določimo "starša" in "otroke". Vozlišče brez staršev je koren, vozlišče brez otrok je list.
- ▶ Drevo, kjer ima vsako vozlišče natanko 2 ali 0 otrok je binarno drevo.
- ▶ Graf, kjer so vsi pari vozlišč povezani, je poln graf.
- ▶ Pot je zaporedje povezav, kjer se nobena od njih ne ponovi.
- ▶ Sprehod je zaporedje povezav, kjer se kakšna od njih lahko ponovi.
- ▶ Izrazov je še ogromno, a so na srečo relativno intuitivni.

# Kako predstaviti grafe v računalniku?

- ▶  $n$  vozlišč oštevilčimo s števili od 0 do  $n - 1$ .
- ▶ Seznam povezav - v tabeli hranimo pare povezanih vozlišč
- ▶ Matrika sosednosti - v tabeli velikosti  $n \times n$  označimo, ali sta vozlišči povezani ali ne.
- ▶ Seznam sosednosti - za vsako vozlišče si hranimo seznam sosedov
- ▶ Ker animacije in slike povedo več od besedila: grafični prikaz

# Pogosti problemi na grafih

- ▶ Najkrajša pot med dvema vozlišči (GPS)
- ▶ Vpeta drevesa (Najcenejše napeljevanje elektrike)
- ▶ Povezane komponente v usmerjenih grafih (Ali lahko pridemo iz poljubne točke v poljubno drugo točko?)
- ▶ Iskanje prereznih točk, mostov, ciklov (Iskanje kritičnih točk omrežja, ki ne smejo odpovedati)
- ▶ Barvanje grafov (Kako pobarvati zemljevid, da nobeni sosednji državi nista enake barve)
- ▶ Problem potujočega trgovca (Verjetno najbolj znani NP problem)
- ▶ Računanje pretokov (Koliko vode steče po vodovodnem omrežju)

# Pogosti problemi na grafih

- ▶ Najkrajša pot med dvema vozlišči (GPS)
- ▶ Vpeta drevesa (Najcenejše napeljevanje elektrike)
- ▶ Povezane komponente v usmerjenih grafih (Ali lahko pridemo iz poljubne točke v poljubno drugo točko?)
- ▶ Iskanje prereznih točk, mostov, ciklov (Iskanje kritičnih točk omrežja, ki ne smejo odpovedati)
- ▶ Barvanje grafov (Kako pobarvati zemljevid, da nobeni sosednji državi nista enake barve)
- ▶ Problem potujočega trgovca (Verjetno najbolj znani NP problem)
- ▶ Računanje pretokov (Koliko vode steče po vodovodnem omrežju)
- ▶ Problemov je veliko, posvetili se bomo iskanju najkrajših poti.

# Preiskovanje neuteženih grafov

- ▶ Določimo začetno vozlišče  $s$  in končno vozlišče  $t$ .
- ▶ Najti želimo pot med njima z minimalnim številom povezav.
- ▶ Obstajata dve strategiji preiskovanja: preiskovanje v širino in preiskovanje v globino.



## Preiskovanje v širino (angl. Breadth first search)

- ▶ Ideja: Najprej bomo poiskali vse sosede vozlišča  $s$  (razdalja 1), nato njihove sosede, ki jih še nismo obiskali (razdalja 2), itd.
- ▶ Na koncu dobimo ne le razdaljo od  $s$  do  $t$ , pač pa razdaljo od  $s$  do vseh ostalih vozlišč.
- ▶ Vozlišča, ki jih še moramo pregledati, hranimo v vrsti.
- ▶ V vsakem koraku vzamemo prvo vozlišče v vrsti in vse njegove neobiskane sosede dodamo v vrsto.
- ▶ Ponavljamo, dokler ne zmanjka vozlišč.
- ▶ Skupna časovna zahtevnost je  $O(E + V)$ .
- ▶ Ker animacije in slike povedo več od besedila: grafični prikaz

## Preiskovanje v širino (angl. Breadth first search)

- ▶ Ideja: Najprej bomo poiskali vse sosede vozlišča  $s$  (razdalja 1), nato njihove sosede, ki jih še nismo obiskali (razdalja 2), itd.
- ▶ Na koncu dobimo ne le razdaljo od  $s$  do  $t$ , pač pa razdaljo od  $s$  do vseh ostalih vozlišč.
- ▶ Vozlišča, ki jih še moramo pregledati, hranimo v vrsti.
- ▶ V vsakem koraku vzamemo prvo vozlišče v vrsti in vse njegove neobiskane sosede dodamo v vrsto.
- ▶ Ponavljamo, dokler ne zmanjka vozlišč.
- ▶ Skupna časovna zahtevnost je  $O(E + V)$ .
- ▶ Ker animacije in slike povedo več od besedila: grafični prikaz
- ▶ Primer implementacije je na voljo na spletni učilnici

## Preiskovanje v globino (angl. Depth first search)

- ▶ Ideja: Premikamo se kar naprej po grafu dokler gre, ko nimamo kam, se vračamo.
- ▶ To nam ne zagotavlja najkrajše poti (razen na drevesih). Zakaj je ta pristop potem uporaben?

## Preiskovanje v globino (angl. Depth first search)

- ▶ Ideja: Premikamo se kar naprej po grafu dokler gre, ko nimamo kam, se vračamo.
- ▶ To nam ne zagotavlja najkrajše poti (razen na drevesih). Zakaj je ta pristop potem uporaben?
- ▶ Je osnova drugih algoritmov in dinamičnega programiranja na drevesih in usmerjenih grafih.
- ▶ Algoritem je zelo podoben preiskovanju v širino, le da vrsto nadomestimo s skladom.
- ▶ Časovna zahtevnost je  $O(E + V)$ .
- ▶ grafični prikaz

## Preiskovanje v globino (angl. Depth first search)

- ▶ Ideja: Premikamo se kar naprej po grafu dokler gre, ko nimamo kam, se vračamo.
- ▶ To nam ne zagotavlja najkrajše poti (razen na drevesih). Zakaj je ta pristop potem uporaben?
- ▶ Je osnova drugih algoritmov in dinamičnega programiranja na drevesih in usmerjenih grafih.
- ▶ Algoritem je zelo podoben preiskovanju v širino, le da vrsto nadomestimo s skladom.
- ▶ Časovna zahtevnost je  $O(E + V)$ .
- ▶ grafični prikaz
- ▶ Preiskovanje v globino pa ima tudi lepo rekurzivno implementacijo.

# Iterativno poglobljanje

- ▶ V primerih, kjer velikost grafa eksponentno narašča (stanja igre) nobeden od prejšnjih algoritmov ni primeren.
- ▶ Delamo več iteracij iskanja v globino. Prvič do globine 1, drugič do globine 2, itd. dokler ne najdemo iskanega vozlišča.
- ▶ Časovna zahtevnost je  $O(E \cdot V)$ , vendar pri eksponentno naraščajočih grafih to nima hudega vpliva.
- ▶ Implementacija je prepuščena bralcem v premislek.

# Dijkstrov algoritem

- ▶ Kaj pa ko imajo povezave zraven še (pozitivne) uteži?
- ▶ Ideja: Enaka strategija, kot pri preiskovanju v širino, le da gledamo vsoto uteži na poti.
- ▶ V vsaki iteraciji izmed neobiskanih vozlišč vzamemo tistega, do katerega vodi najkrajša pot.
- ▶ Isti pristop kot pri preiskovanju v širino, le da namesto vrste uporabimo kopico, ki neobiskana vozlišča ureja po razdalji.
- ▶ Časovna zahtevnost je  $O((E + V) \log(V))$ .
- ▶ grafični prikaz

# Dijkstrov algoritem

- ▶ Kaj pa ko imajo povezave zraven še (pozitivne) uteži?
- ▶ Ideja: Enaka strategija, kot pri preiskovanju v širino, le da gledamo vsoto uteži na poti.
- ▶ V vsaki iteraciji izmed neobiskanih vozlišč vzamemo tistega, do katerega vodi najkrajša pot.
- ▶ Isti pristop kot pri preiskovanju v širino, le da namesto vrste uporabimo kopico, ki neobiskana vozlišča ureja po razdalji.
- ▶ Časovna zahtevnost je  $O((E + V) \log(V))$ .
- ▶ grafični prikaz
- ▶ Kopice v standardnih knjižnicah tipično sortirajo tako, da je na vrhu največji element. Pravilno bi bilo, da spišemo lastno primerjalno funkcijo, vendar je lažje, če samo vstavljamo negativne vrednosti.



# Naloge za vajo

- ▶ Link do codeforces skupine, kjer so vaje in bo tudi tekma link