

Projeto e Análise de Algoritmos*

Buscas em grafos

Segundo Semestre de 2019

*Criado por C. de Souza, C. da Silva, O. Lee, F. Miyazawa et al.

A maior parte deste conjunto de slides foi inicialmente preparada por Cid Carvalho de Souza e Cândida Nunes da Silva para cursos de Análise de Algoritmos. Além desse material, diversos conteúdos foram adicionados ou incorporados por outros professores, em especial por Orlando Lee e por Flávio Keidi Miyazawa. Os slides usados nessa disciplina são uma junção dos materiais didáticos gentilmente cedidos por esses professores e contêm algumas modificações, que podem ter introduzido erros.

O conjunto de slides de cada unidade do curso será disponibilizado como guia de estudos e deve ser usado unicamente para revisar as aulas. Para estudar e praticar, leia o livro-texto indicado e resolva os exercícios sugeridos.

Lehilton

Agradecimentos (Cid e Cândida)

- ▶ Várias pessoas contribuíram **direta ou indiretamente** com a preparação deste material.
- ▶ Algumas destas pessoas cederam gentilmente seus arquivos digitais enquanto outras cederam gentilmente o seu tempo fazendo correções e dando sugestões.
- ▶ Uma lista destes “colaboradores” (**em ordem alfabética**) é dada abaixo:
 - ▶ Célia Picinin de Mello
 - ▶ Flávio Keidi Miyazawa
 - ▶ José Coelho de Pina
 - ▶ Orlando Lee
 - ▶ Paulo Feofiloff
 - ▶ Pedro Rezende
 - ▶ Ricardo Dahab
 - ▶ Zanoni Dias

Busca em Largura

Busca em grafos

- ▶ Grafos são estruturas mais complicadas do que listas, vetores e árvores (binárias).
Precisamos de métodos para **explorar/percorrer** um grafo (direcionado ou não direcionado).
- ▶ Busca em largura (**breadth-first search – BFS**)
Busca em profundidade (**depth-first search – DFS**)
- ▶ Pode-se obter várias informações sobre a estrutura do grafo que podem ser úteis para projetar algoritmos eficientes para determinados problemas.

- ▶ Grafos são estruturas mais complicadas do que listas, vetores e árvores (binárias).
Precisamos de métodos para **explorar/percorrer** um grafo (direcionado ou não direcionado).
- ▶ Busca em largura (**breadth-first search – BFS**)
Busca em profundidade (**depth-first search – DFS**)
- ▶ Pode-se obter várias informações sobre a estrutura do grafo que podem ser úteis para projetar algoritmos eficientes para determinados problemas.

- ▶ Grafos são estruturas mais complicadas do que listas, vetores e árvores (binárias).
Precisamos de métodos para **explorar/percorrer** um grafo (direcionado ou não direcionado).
- ▶ Busca em largura (**breadth-first search – BFS**)
Busca em profundidade (**depth-first search – DFS**)
- ▶ Pode-se obter várias informações sobre a estrutura do grafo que podem ser úteis para projetar algoritmos eficientes para determinados problemas.

- ▶ Para um grafo G (direcionado ou não) denotamos por $V[G]$ seu conjunto de vértices e por $E[G]$ seu conjunto de arestas.
- ▶ Para denotar complexidades nas expressões com O ou Θ usaremos V e E em vez de $|V[G]|$ ou $|E[G]|$. Por exemplo, $\Theta(V + E)$ ou $O(V^2)$.

- ▶ Para um grafo G (direcionado ou não) denotamos por $V[G]$ seu conjunto de vértices e por $E[G]$ seu conjunto de arestas.
- ▶ Para denotar complexidades nas expressões com O ou Θ usaremos V e E em vez de $|V[G]|$ ou $|E[G]|$. Por exemplo, $\Theta(V + E)$ ou $O(V^2)$.

- ▶ Para um grafo G (direcionado ou não) denotamos por $V[G]$ seu conjunto de vértices e por $E[G]$ seu conjunto de arestas.
- ▶ Para denotar complexidades nas expressões com O ou Θ usaremos V e E em vez de $|V[G]|$ ou $|E[G]|$. Por exemplo, $\Theta(V + E)$ ou $O(V^2)$.

Representação de árvores

- ▶ Os algoritmos de busca que veremos constroem uma árvore (ou floresta) que é um subgrafo do grafo de entrada.
- ▶ Usualmente supomos que há um vértice s que será a raiz da árvore.
- ▶ É conveniente ter uma representação desta árvore que facilite certas operações. Por exemplo, determinar o caminho que vai da raiz s a um vértice v .

Representação de árvores

- ▶ Os algoritmos de busca que veremos constroem uma árvore (ou floresta) que é um subgrafo do grafo de entrada.
- ▶ Usualmente supomos que há um vértice s que será a raiz da árvore.
- ▶ É conveniente ter uma representação desta árvore que facilite certas operações. Por exemplo, determinar o caminho que vai da raiz s a um vértice v .

Representação de árvores

- ▶ Os algoritmos de busca que veremos constroem uma árvore (ou floresta) que é um subgrafo do grafo de entrada.
- ▶ Usualmente supomos que há um vértice s que será a raiz da árvore.
- ▶ É conveniente ter uma representação desta árvore que facilite certas operações. Por exemplo, determinar o caminho que vai da raiz s a um vértice v .

Representação de árvores

- ▶ Os algoritmos de busca que veremos constroem uma árvore (ou floresta) que é um subgrafo do grafo de entrada.
- ▶ Usualmente supomos que há um vértice s que será a raiz da árvore.
- ▶ É conveniente ter uma representação desta árvore que facilite certas operações. Por exemplo, determinar o caminho que vai da raiz s a um vértice v .

Representação de árvores

- ▶ Para representar uma árvore com raiz s usamos um vetor $\pi[\]$.
- ▶ Convencionamos que $\pi[s] = NIL$.
- ▶ Cada vértice $v (\neq s)$ possui um pai $\pi[v]$.
- ▶ O caminho de s a v na Árvore é dado por:

$v, \pi[v], \pi[\pi[v]], \pi[\pi[\pi[v]]], \dots, s.$

Representação de árvores

- ▶ Para representar uma árvore com raiz s usamos um vetor $\pi[\]$.
- ▶ Convencionamos que $\pi[s] = NIL$.
- ▶ Cada vértice $v (\neq s)$ possui um pai $\pi[v]$.
- ▶ O caminho de s a v na Árvore é dado por:

$v, \pi[v], \pi[\pi[v]], \pi[\pi[\pi[v]]], \dots, s.$

Representação de árvores

- ▶ Para representar uma árvore com raiz s usamos um vetor $\pi[\]$.
- ▶ Convencionamos que $\pi[s] = NIL$.
- ▶ Cada vértice $v (\neq s)$ possui um pai $\pi[v]$.
- ▶ O caminho de s a v na Árvore é dado por:

$v, \pi[v], \pi[\pi[v]], \pi[\pi[\pi[v]]], \dots, s.$

Representação de árvores

- ▶ Para representar uma árvore com raiz s usamos um vetor $\pi[\]$.
- ▶ Convencionamos que $\pi[s] = NIL$.
- ▶ Cada vértice $v (\neq s)$ possui um pai $\pi[v]$.
- ▶ O caminho de s a v na Árvore é dado por:

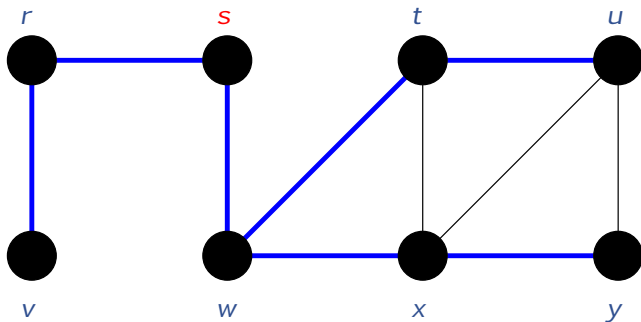
$v, \pi[v], \pi[\pi[v]], \pi[\pi[\pi[v]]], \dots, s.$

Representação de árvores

- ▶ Para representar uma árvore com raiz s usamos um vetor $\pi[\]$.
- ▶ Convencionamos que $\pi[s] = NIL$.
- ▶ Cada vértice $v (\neq s)$ possui um pai $\pi[v]$.
- ▶ O caminho de s a v na Árvore é dado por:

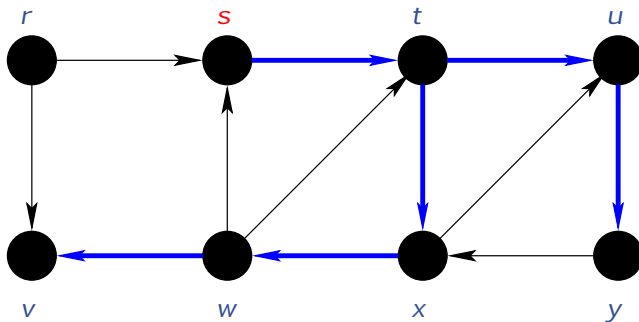
$v, \pi[v], \pi[\pi[v]], \pi[\pi[\pi[v]]], \dots, s.$

Exemplo 1



v	r	s	t	u	v	w	x	y
$\pi[v]$	s	N	w	t	r	s	w	x

Exemplo 2



v	r	s	t	u	v	w	x	y
$\pi[v]$	N	N	s	t	w	x	t	u

Como obter os caminhos na árvore

Imprime o caminho de s a v na árvore com raiz s representada por $\pi[\]$.

```
PRINT-PATH( $G, s, v$ )
1  se  $v = s$  então
2    imprima  $s$ 
3  senão
4    se  $\pi[v] = \text{NIL}$  então
4      imprima Não existe caminho de  $s$  a  $v$ .
5    senão
6      PRINT-PATH( $G, s, \pi[v]$ )
7      imprima  $v$ .
```

Complexidade: $O(\text{comprimento do caminho}) = O(V)$.

Busca em largura

- ▶ Dizemos que um vértice v é **alcançável** a partir de um vértice s em um grafo G se existe um caminho de s a v em G .
- ▶ **Definição:** a distância de s a v é o **comprimento** de um **caminho mais curto** de s a v .
Denotamos este valor por $\text{dist}(s, v)$.
- ▶ Se v não é alcançável a partir de s , então $\text{dist}(s, v) = \infty$ (*distância infinita*).

- ▶ Dizemos que um vértice v é **alcançável** a partir de um vértice s em um grafo G se existe um caminho de s a v em G .
- ▶ **Definição:** a distância de s a v é o **comprimento** de um **caminho mais curto** de s a v .
Denotamos este valor por $\text{dist}(s, v)$.
- ▶ Se v não é alcançável a partir de s , então $\text{dist}(s, v) = \infty$ (*distância infinita*).

- ▶ Dizemos que um vértice v é **alcançável** a partir de um vértice s em um grafo G se existe um caminho de s a v em G .
- ▶ **Definição:** a distância de s a v é o **comprimento** de um **caminho mais curto** de s a v .
Denotamos este valor por $\text{dist}(s, v)$.
- ▶ Se v não é alcançável a partir de s , então $\text{dist}(s, v) = \infty$ (*distância infinita*).

- ▶ Dizemos que um vértice v é **alcançável** a partir de um vértice s em um grafo G se existe um caminho de s a v em G .
- ▶ **Definição:** a distância de s a v é o **comprimento** de um **caminho mais curto** de s a v .
Denotamos este valor por $\text{dist}(s, v)$.
- ▶ Se v não é alcançável a partir de s , então $\text{dist}(s, v) = \infty$ (*distância infinita*).

Busca em largura

- ▶ Busca em largura recebe um grafo $G = (V, E)$ e um vértice especificado s chamado **fonte** (*source*).
- ▶ Percorre todos os vértices alcançáveis a partir de s em ordem de distância deste. Vértices à mesma distância podem ser percorridos em qualquer ordem.
- ▶ Constrói uma **Árvore de Busca em Largura** com raiz s . Cada caminho de s a um vértice v nesta árvore corresponde a um **caminho mais curto** de s a v .

Busca em largura

- ▶ Busca em largura recebe um grafo $G = (V, E)$ e um vértice especificado s chamado **fonte** (*source*).
- ▶ Percorre todos os vértices alcançáveis a partir de s em ordem de distância deste. Vértices à mesma distância podem ser percorridos em qualquer ordem.
- ▶ Constrói uma **Árvore de Busca em Largura** com raiz s . Cada caminho de s a um vértice v nesta árvore corresponde a um **caminho mais curto** de s a v .

Busca em largura

- ▶ Busca em largura recebe um grafo $G = (V, E)$ e um vértice especificado s chamado **fonte** (*source*).
- ▶ Percorre todos os vértices alcançáveis a partir de s em ordem de distância deste. Vértices à mesma distância podem ser percorridos em qualquer ordem.
- ▶ Constrói uma **Árvore de Busca em Largura** com raiz s . Cada caminho de s a um vértice v nesta árvore corresponde a um **caminho mais curto** de s a v .

Busca em largura

- ▶ Inicialmente a **Árvore de Busca em Largura** contém apenas o vértice fonte **s**.
- ▶ Para cada vizinho **v** de **s**, o vértice **v** e a aresta (s, v) são acrescentadas à árvore.
- ▶ O processo é repetido para os vizinhos dos vizinhos de **s** e assim por diante, até que todos os vértices atingíveis por **s** sejam inseridos na árvore.
- ▶ Este processo é implementado através de uma **fila Q**.

Busca em largura

- ▶ Inicialmente a **Árvore de Busca em Largura** contém apenas o vértice fonte **s**.
- ▶ Para cada vizinho **v** de **s**, o vértice **v** e a aresta **(s, v)** são acrescentadas à árvore.
- ▶ O processo é repetido para os vizinhos dos vizinhos de **s** e assim por diante, até que todos os vértices atingíveis por **s** sejam inseridos na árvore.
- ▶ Este processo é implementado através de uma **fila Q**.

Busca em largura

- ▶ Inicialmente a **Árvore de Busca em Largura** contém apenas o vértice fonte **s**.
- ▶ Para cada vizinho **v** de **s**, o vértice **v** e a aresta **(s, v)** são acrescentadas à árvore.
- ▶ O processo é repetido para os vizinhos dos vizinhos de **s** e assim por diante, até que todos os vértices atingíveis por **s** sejam inseridos na árvore.
- ▶ Este processo é implementado através de uma **fila Q**.

Busca em largura

- ▶ Inicialmente a **Árvore de Busca em Largura** contém apenas o vértice fonte **s**.
- ▶ Para cada vizinho **v** de **s**, o vértice **v** e a aresta **(s, v)** são acrescentadas à árvore.
- ▶ O processo é repetido para os vizinhos dos vizinhos de **s** e assim por diante, até que todos os vértices atingíveis por **s** sejam inseridos na árvore.
- ▶ Este processo é implementado através de uma **fila Q**.

Busca em largura

- ▶ Busca em largura atribui **cores** a cada vértice: **branco**, **cinza** e **preto**.
- ▶ Cor **branca** = “não visitado”.
Inicialmente todos os vértices são **brancos**.
- ▶ Cor **cinza** = “visitado pela primeira vez” (na fila).
- ▶ Cor **Preta** = “teve seus vizinhos visitados”.

Busca em largura

- ▶ Busca em largura atribui **cores** a cada vértice: **branco**, **cinza** e **preto**.
- ▶ Cor **branca** = “não visitado”.
Inicialmente todos os vértices são **brancos**.
- ▶ Cor **cinza** = “visitado pela primeira vez” (na fila).
- ▶ Cor **Preta** = “teve seus vizinhos visitados”.

Busca em largura

- ▶ Busca em largura atribui **cores** a cada vértice: **branco**, **cinza** e **preto**.
- ▶ Cor **branca** = “não visitado”.
Inicialmente todos os vértices são **brancos**.
- ▶ Cor **cinza** = “visitado pela primeira vez” (na fila).
- ▶ Cor **Preta** = “teve seus vizinhos visitados”.

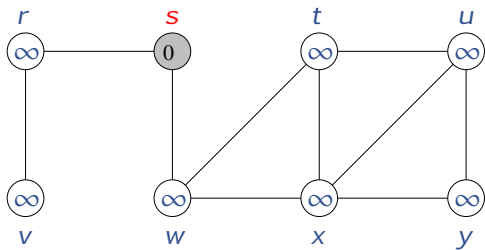
Busca em largura

- ▶ Busca em largura atribui **cores** a cada vértice: **branco**, **cinza** e **preto**.
- ▶ Cor **branca** = “não visitado”.
Inicialmente todos os vértices são **brancos**.
- ▶ Cor **cinza** = “visitado pela primeira vez” (na fila).
- ▶ Cor **Preta** = “teve seus vizinhos visitados”.

Busca em largura

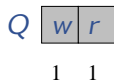
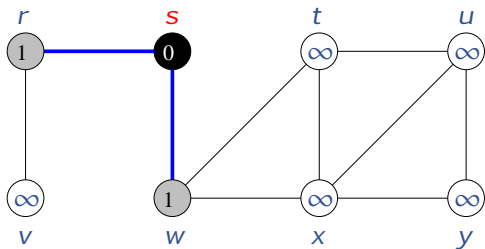
- ▶ Busca em largura atribui **cores** a cada vértice: **branco**, **cinza** e **preto**.
- ▶ Cor **branca** = “não visitado”.
Inicialmente todos os vértices são **brancos**.
- ▶ Cor **cinza** = “visitado pela primeira vez” (na fila).
- ▶ Cor **Preta** = “teve seus vizinhos visitados”.

Exemplo (CLRS)

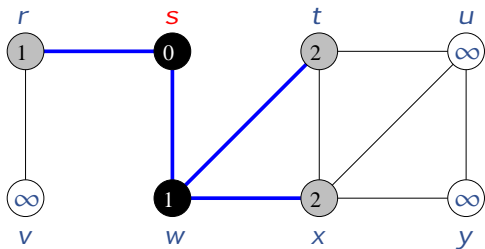


Q s
0

Exemplo (CLRS)



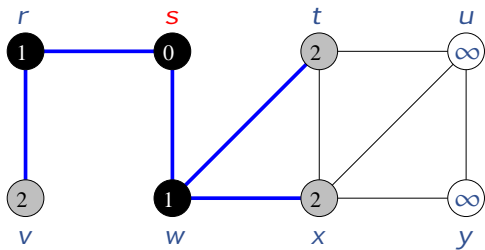
Exemplo (CLRS)



Q

r	t	x
1	2	2

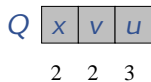
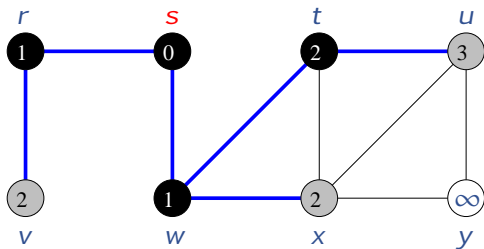
Exemplo (CLRS)



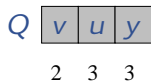
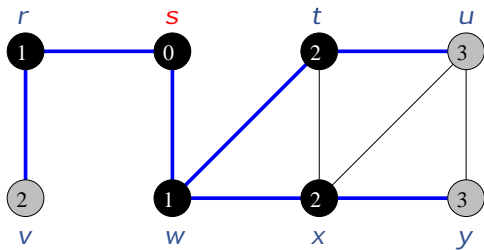
Q

t	x	v
2	2	2

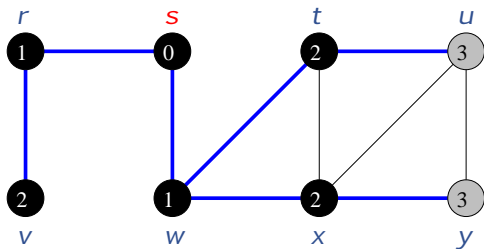
Exemplo (CLRS)



Exemplo (CLRS)



Exemplo (CLRS)

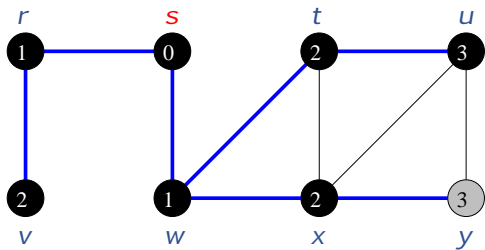


Q

u	y
---	---

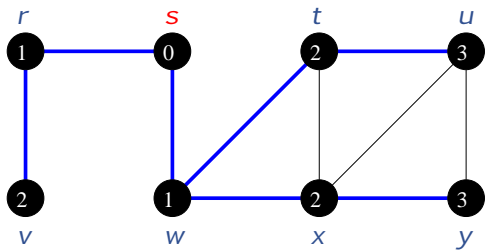
3 3

Exemplo (CLRS)



Q y
3

Exemplo (CLRS)



$Q = \emptyset$

- ▶ Para cada vértice v guarda-se sua cor atual $cor[v]$ que pode ser **branco**, **cinza** ou **preto**.
- ▶ Para efeito de implementação, isto não é realmente necessário, mas facilita o entendimento do algoritmo.

- ▶ Para cada vértice v guarda-se sua cor atual $cor[v]$ que pode ser **branco**, **cinza** ou **preto**.
- ▶ Para efeito de implementação, isto não é realmente necessário, mas facilita o entendimento do algoritmo.

Representação da árvore e das distâncias

- ▶ A raiz da **Árvore de Busca em Largura** é **s**.
- ▶ Representamos a árvore através de um vetor $\pi[]$.
- ▶ Uma variável $d[v]$ é usada para armazenar a **distância** de **s** a **v** (que será determinada durante a busca).

Representação da árvore e das distâncias

- ▶ A raiz da **Árvore de Busca em Largura** é **s**.
- ▶ Representamos a árvore através de um vetor $\pi[]$.
- ▶ Uma variável $d[v]$ é usada para armazenar a **distância** de **s** a **v** (que será determinada durante a busca).

Representação da árvore e das distâncias

- ▶ A raiz da **Árvore de Busca em Largura** é **s**.
- ▶ Representamos a árvore através de um vetor $\pi[]$.
- ▶ Uma variável $d[v]$ é usada para armazenar a **distância** de **s** a **v** (que será determinada durante a busca).

Busca em largura

Recebe um grafo G (na forma de **listas de adjacências**) e um vértice $s \in V[G]$ e devolve

- (i) para cada vértice v , a distância de s a v em G e
- (ii) uma **Árvore de Busca em Largura**.

BFS(G, s)

- 0 ▷ Inicialização
- 1 **para** cada $u \in V[G] - \{s\}$ faça
- 2 $cor[u] \leftarrow$ branco
- 3 $d[u] \leftarrow \infty$
- 4 $\pi[u] \leftarrow$ NIL
- 5 $cor[s] \leftarrow$ cinza
- 6 $d[s] \leftarrow 0$
- 7 $\pi[s] \leftarrow$ NIL

Busca em largura

```
8    $Q \leftarrow \emptyset$ 
9   ENQUEUE( $Q, s$ )
10  enquanto  $Q \neq \emptyset$  faça
11       $u \leftarrow$  DEQUEUE( $Q$ )
12      para cada  $v \in \text{Adj}[u]$  faça
13          se  $\text{cor}[v] = \text{branco}$  então
14               $\text{cor}[v] \leftarrow \text{cinza}$ 
15               $d[v] \leftarrow d[u] + 1$ 
16               $\pi[v] \leftarrow u$ 
17              ENQUEUE( $Q, v$ )
18   $\text{cor}[u] \leftarrow \text{preto}$ 
```

Método de análise agregado.

- ▶ A inicialização consome tempo $\Theta(V)$.
- ▶ Depois que um vértice deixa de ser branco, ele não volta a ser branco novamente. Assim, cada vértice é inserido na fila Q no máximo uma vez. Cada operação sobre a fila consome tempo $\Theta(1)$ resultando em um total de $O(V)$.
- ▶ Em uma lista de adjacência, cada vértice é percorrido apenas uma vez. A soma dos comprimentos das listas é $\Theta(E)$. Assim, o tempo gasto para percorrer as listas é $O(E)$.

Método de análise agregado.

- ▶ A inicialização consome tempo $\Theta(V)$.
- ▶ Depois que um vértice deixa de ser branco, ele não volta a ser branco novamente. Assim, cada vértice é inserido na fila Q no máximo uma vez. Cada operação sobre a fila consome tempo $\Theta(1)$ resultando em um total de $O(V)$.
- ▶ Em uma lista de adjacência, cada vértice é percorrido apenas uma vez. A soma dos comprimentos das listas é $\Theta(E)$. Assim, o tempo gasto para percorrer as listas é $O(E)$.

Método de análise agregado.

- ▶ A inicialização consome tempo $\Theta(V)$.
- ▶ Depois que um vértice deixa de ser branco, ele não volta a ser branco novamente. Assim, cada vértice é inserido na fila Q no máximo uma vez. Cada operação sobre a fila consome tempo $\Theta(1)$ resultando em um total de $O(V)$.
- ▶ Em uma lista de adjacência, cada vértice é percorrido apenas uma vez. A soma dos comprimentos das listas é $\Theta(E)$. Assim, o tempo gasto para percorrer as listas é $O(E)$.

Método de análise agregado.

- ▶ A inicialização consome tempo $\Theta(V)$.
- ▶ Depois que um vértice deixa de ser branco, ele não volta a ser branco novamente. Assim, cada vértice é inserido na fila Q no máximo uma vez. Cada operação sobre a fila consome tempo $\Theta(1)$ resultando em um total de $O(V)$.
- ▶ Em uma lista de adjacência, cada vértice é percorrido apenas uma vez. A soma dos comprimentos das listas é $\Theta(E)$. Assim, o tempo gasto para percorrer as listas é $O(E)$.

Conclusão:

A complexidade de tempo de BFS é $O(V + E)$.

Agora falta mostrar que BFS funciona.

Conclusão:

A complexidade de tempo de **BFS** é $O(V + E)$.

Agora falta mostrar que **BFS** funciona.

Lembre-se que $\text{dist}(s, v)$ a distância de s a v .

Precisamos mostrar que:

- ▶ $d[v] = \text{dist}(s, v)$ para todo $v \in V[G]$.
- ▶ A função predecessor $\pi[]$ define uma **Árvore de Busca em Largura** com raiz s .

Lembre-se que $\text{dist}(s, v)$ a distância de s a v .

Precisamos mostrar que:

- ▶ $d[v] = \text{dist}(s, v)$ para todo $v \in V[G]$.
- ▶ A função predecessor $\pi[]$ define uma **Árvore de Busca em Largura** com raiz s .

Lembre-se que $\text{dist}(s, v)$ a distância de s a v .

Precisamos mostrar que:

- ▶ $d[v] = \text{dist}(s, v)$ para todo $v \in V[G]$.
- ▶ A função predecessor $\pi[]$ define uma **Árvore de Busca em Largura** com raiz s .

Lembre-se que $\text{dist}(s, v)$ a distância de s a v .

Precisamos mostrar que:

- ▶ $d[v] = \text{dist}(s, v)$ para todo $v \in V[G]$.
- ▶ A função predecessor $\pi[]$ define uma **Árvore de Busca em Largura** com raiz s .

Alguns lemas

Note que $d[v]$ e $\pi[v]$ nunca mudam após v ser inserido na fila.

Lema 1. Se $d[v] < \infty$ então v pertence à árvore T induzida por $\pi[]$ e o caminho de s a v em T tem comprimento $d[v]$.

Prova:

Indução no número de operações ENQUEUE.

Alguns lemas

Note que $d[v]$ e $\pi[v]$ nunca mudam após v ser inserido na fila.

Lema 1. Se $d[v] < \infty$ então v pertence à árvore T induzida por $\pi[]$ e o caminho de s a v em T tem comprimento $d[v]$.

Prova:

Indução no número de operações **ENQUEUE**.

Alguns lemas

Base: quando s é inserido na fila temos $d[s] = 0$ e s é a raiz da árvore T .

Passo de indução: v é descoberto enquanto a busca é feita em u (percorrendo $\text{Adj}[u]$). Então por **HI** existe um caminho de s a u em T com comprimento $d[u]$.

Como tomamos $d[v] = d[u] + 1$ e $\pi[v] = u$, o resultado segue. □

Alguns lemas

Base: quando s é inserido na fila temos $d[s] = 0$ e s é a raiz da árvore T .

Passo de indução: v é descoberto enquanto a busca é feita em u (percorrendo $\text{Adj}[u]$). Então por **HI** existe um caminho de s a u em T com comprimento $d[u]$.

Como tomamos $d[v] = d[u] + 1$ e $\pi[v] = u$, o resultado segue. □

Alguns lemas

Base: quando s é inserido na fila temos $d[s] = 0$ e s é a raiz da árvore T .

Passo de indução: v é descoberto enquanto a busca é feita em u (percorrendo $\text{Adj}[u]$). Então por HI existe um caminho de s a u em T com comprimento $d[u]$.

Como tomamos $d[v] = d[u] + 1$ e $\pi[v] = u$, o resultado segue. □

Alguns lemas

Base: quando s é inserido na fila temos $d[s] = 0$ e s é a raiz da árvore T .

Passo de indução: v é descoberto enquanto a busca é feita em u (percorrendo $\text{Adj}[u]$). Então por **HI** existe um caminho de s a u em T com comprimento $d[u]$.

Como tomamos $d[v] = d[u] + 1$ e $\pi[v] = u$, o resultado segue. □

Alguns lemas

Base: quando s é inserido na fila temos $d[s] = 0$ e s é a raiz da árvore T .

Passo de indução: v é descoberto enquanto a busca é feita em u (percorrendo $\text{Adj}[u]$). Então por **HI** existe um caminho de s a u em T com comprimento $d[u]$.

Como tomamos $d[v] = d[u] + 1$ e $\pi[v] = u$, o resultado segue. □

$d[v]$ é uma **estimativa superior** de $\text{dist}(s, v)$.

Corolário 1. Durante a execução do algoritmo vale o seguinte invariante

$$d[v] \geq \text{dist}(s, v) \text{ para todo } v \in V[G].$$



Alguns lemas

Lema 2. Suponha que $\langle v_1, v_2, \dots, v_r \rangle$ seja a disposição da fila Q na linha 10 em uma iteração qualquer.

Então

$$d[v_r] \leq d[v_1] + 1$$

e

$$d[v_i] \leq d[v_{i+1}] \text{ para } i = 1, 2, \dots, r - 1.$$

Em outras palavras, os vértices são inseridos na fila em ordem crescente e há no máximo dois valores de $d[v]$ para vértices na fila.

Prova do Lema 2

Prova: Indução no número de operações ENQUEUE e DEQUEUE.

Base: $Q = \{s\}$. O lema vale trivialmente.

Passo de indução:

Caso 1: v_1 é removido de Q .

Agora v_2 é o primeiro vértice de Q . Então

$$d[v_r] \leq d[v_1] + 1 \leq d[v_2] + 1.$$

As outras desigualdades se mantêm.

Prova do Lema 2

Prova: Indução no número de operações ENQUEUE e DEQUEUE.

Base: $Q = \{s\}$. O lema vale trivialmente.

Passo de indução:

Caso 1: v_1 é removido de Q .

Agora v_2 é o primeiro vértice de Q . Então

$$d[v_r] \leq d[v_1] + 1 \leq d[v_2] + 1.$$

As outras desigualdades se mantêm.

Prova do Lema 2

Prova: Indução no número de operações ENQUEUE e DEQUEUE.

Base: $Q = \{s\}$. O lema vale trivialmente.

Passo de indução:

Caso 1: v_1 é removido de Q .

Agora v_2 é o primeiro vértice de Q . Então

$$d[v_r] \leq d[v_1] + 1 \leq d[v_2] + 1.$$

As outras desigualdades se mantêm.

Prova do Lema 2

Prova: Indução no número de operações ENQUEUE e DEQUEUE.

Base: $Q = \{s\}$. O lema vale trivialmente.

Passo de indução:

Caso 1: v_1 é removido de Q .

Agora v_2 é o primeiro vértice de Q . Então

$$d[v_r] \leq d[v_1] + 1 \leq d[v_2] + 1.$$

As outras desigualdades se mantêm.

Prova do Lema 2

Prova: Indução no número de operações ENQUEUE e DEQUEUE.

Base: $Q = \{s\}$. O lema vale trivialmente.

Passo de indução:

Caso 1: v_1 é removido de Q .

Agora v_2 é o primeiro vértice de Q . Então

$$d[v_r] \leq d[v_1] + 1 \leq d[v_2] + 1.$$

As outras desigualdades se mantêm.

Prova do Lema 2

Prova: Indução no número de operações ENQUEUE e DEQUEUE.

Base: $Q = \{s\}$. O lema vale trivialmente.

Passo de indução:

Caso 1: v_1 é removido de Q .

Agora v_2 é o primeiro vértice de Q . Então

$$d[v_r] \leq d[v_1] + 1 \leq d[v_2] + 1.$$

As outras desigualdades se mantêm.

Prova do Lema 2

Passo de indução:

Caso 2: $v = v_{r+1}$ é inserido em Q .

Suponha que a busca é feita em u neste momento. Logo $d[v_1] \geq d[u]$. Então

$$d[v_{r+1}] = d[v] = d[u] + 1 \leq d[v_1] + 1.$$

Pela HI segue que $d[v_r] \leq d[u] + 1$. Logo

$$d[v_r] \leq d[u] + 1 = d[v] = d[v_{r+1}].$$

As outras desigualdades se mantêm.



Prova do Lema 2

Passo de indução:

Caso 2: $v = v_{r+1}$ é inserido em Q .

Suponha que a busca é feita em u neste momento. Logo $d[v_1] \geq d[u]$. Então

$$d[v_{r+1}] = d[v] = d[u] + 1 \leq d[v_1] + 1.$$

Pela HI segue que $d[v_r] \leq d[u] + 1$. Logo

$$d[v_r] \leq d[u] + 1 = d[v] = d[v_{r+1}].$$

As outras desigualdades se mantêm.



Prova do Lema 2

Passo de indução:

Caso 2: $v = v_{r+1}$ é inserido em Q .

Suponha que a busca é feita em u neste momento. Logo $d[v_1] \geq d[u]$. Então

$$d[v_{r+1}] = d[v] = d[u] + 1 \leq d[v_1] + 1.$$

Pela **HI** segue que $d[v_r] \leq d[u] + 1$. Logo

$$d[v_r] \leq d[u] + 1 = d[v] = d[v_{r+1}].$$

As outras desigualdades se mantêm.



Prova do Lema 2

Passo de indução:

Caso 2: $v = v_{r+1}$ é inserido em Q .

Suponha que a busca é feita em u neste momento. Logo $d[v_1] \geq d[u]$. Então

$$d[v_{r+1}] = d[v] = d[u] + 1 \leq d[v_1] + 1.$$

Pela **HI** segue que $d[v_r] \leq d[u] + 1$. Logo

$$d[v_r] \leq d[u] + 1 = d[v] = d[v_{r+1}].$$

As outras desigualdades se mantêm.



Prova do Lema 2

Passo de indução:

Caso 2: $v = v_{r+1}$ é inserido em Q .

Suponha que a busca é feita em u neste momento. Logo $d[v_1] \geq d[u]$. Então

$$d[v_{r+1}] = d[v] = d[u] + 1 \leq d[v_1] + 1.$$

Pela **HI** segue que $d[v_r] \leq d[u] + 1$. Logo

$$d[v_r] \leq d[u] + 1 = d[v] = d[v_{r+1}].$$

As outras desigualdades se mantêm.



Teorema. Seja G um grafo e $s \in V[G]$.

Então após a execução de BFS,

$$d[v] = \text{dist}(s, v) \text{ para todo } v \in V[G]$$

e

$\pi[]$ define uma **Árvore de Busca em Largura**.

Prova: Basta provar que $d[v] = \text{dist}(s, v)$ para todo $v \in V[G]$.

Note que se $\text{dist}(s, v) = \infty$ então $d[v] = \infty$ pelo Corolário 1.

Então vamos considerar o caso em que $\text{dist}(s, v) < \infty$.

Teorema. Seja G um grafo e $s \in V[G]$.

Então após a execução de BFS,

$$d[v] = \text{dist}(s, v) \text{ para todo } v \in V[G]$$

e

$\pi[]$ define uma **Árvore de Busca em Largura**.

Prova: Basta provar que $d[v] = \text{dist}(s, v)$ para todo $v \in V[G]$.

Note que se $\text{dist}(s, v) = \infty$ então $d[v] = \infty$ pelo Corolário 1.

Então vamos considerar o caso em que $\text{dist}(s, v) < \infty$.

Teorema. Seja G um grafo e $s \in V[G]$.

Então após a execução de BFS,

$$d[v] = \text{dist}(s, v) \text{ para todo } v \in V[G]$$

e

$\pi[]$ define uma **Árvore de Busca em Largura**.

Prova: Basta provar que $d[v] = \text{dist}(s, v)$ para todo $v \in V[G]$.

Note que se $\text{dist}(s, v) = \infty$ então $d[v] = \infty$ pelo Corolário 1.

Então vamos considerar o caso em que $\text{dist}(s, v) < \infty$.

Vamos provar por indução em $\text{dist}(s, v)$ que $d[v] = \text{dist}(s, v)$.

Base: Se $\text{dist}(s, v) = 0$ então $v = s$ e $d[s] = 0$.

Hipótese de indução: Suponha então que $d[u] = \text{dist}(s, u)$ para todo vértice u com $\text{dist}(s, u) < k$.

Seja v um vértice com $\text{dist}(s, v) = k$. Considere um caminho mínimo de s a v em G e chame de u o vértice que antecede v neste caminho. Note que $\text{dist}(s, u) = k - 1$.

Considere o instante em que u foi removido da fila Q (linha 11 de BFS). Neste instante, v é branco, cinza ou preto.

Vamos provar por indução em $\text{dist}(s, v)$ que $d[v] = \text{dist}(s, v)$.

Base: Se $\text{dist}(s, v) = 0$ então $v = s$ e $d[s] = 0$.

Hipótese de indução: Suponha então que $d[u] = \text{dist}(s, u)$ para todo vértice u com $\text{dist}(s, u) < k$.

Seja v um vértice com $\text{dist}(s, v) = k$. Considere um caminho mínimo de s a v em G e chame de u o vértice que antecede v neste caminho. Note que $\text{dist}(s, u) = k - 1$.

Considere o instante em que u foi removido da fila Q (linha 11 de BFS). Neste instante, v é branco, cinza ou preto.

Vamos provar por indução em $\text{dist}(s, v)$ que $d[v] = \text{dist}(s, v)$.

Base: Se $\text{dist}(s, v) = 0$ então $v = s$ e $d[s] = 0$.

Hipótese de indução: Suponha então que $d[u] = \text{dist}(s, u)$ para todo vértice u com $\text{dist}(s, u) < k$.

Seja v um vértice com $\text{dist}(s, v) = k$. Considere um caminho mínimo de s a v em G e chame de u o vértice que antecede v neste caminho. Note que $\text{dist}(s, u) = k - 1$.

Considere o instante em que u foi removido da fila Q (linha 11 de BFS). Neste instante, v é branco, cinza ou preto.

Vamos provar por indução em $\text{dist}(s, v)$ que $d[v] = \text{dist}(s, v)$.

Base: Se $\text{dist}(s, v) = 0$ então $v = s$ e $d[s] = 0$.

Hipótese de indução: Suponha então que $d[u] = \text{dist}(s, u)$ para todo vértice u com $\text{dist}(s, u) < k$.

Seja v um vértice com $\text{dist}(s, v) = k$. Considere um caminho mínimo de s a v em G e chame de u o vértice que antecede v neste caminho. Note que $\text{dist}(s, u) = k - 1$.

Considere o instante em que u foi removido da fila Q (linha 11 de BFS). Neste instante, v é branco, cinza ou preto.

Vamos provar por indução em $\text{dist}(s, v)$ que $d[v] = \text{dist}(s, v)$.

Base: Se $\text{dist}(s, v) = 0$ então $v = s$ e $d[s] = 0$.

Hipótese de indução: Suponha então que $d[u] = \text{dist}(s, u)$ para todo vértice u com $\text{dist}(s, u) < k$.

Seja v um vértice com $\text{dist}(s, v) = k$. Considere um caminho mínimo de s a v em G e chame de u o vértice que antecede v neste caminho. Note que $\text{dist}(s, u) = k - 1$.

Considere o instante em que u foi removido da fila Q (linha 11 de BFS). Neste instante, v é branco, cinza ou preto.

- ▶ se v é branco, então a linha 15 faz com $d[v] = d[u] + 1 = (k - 1) + 1 = k$.
- ▶ se v é cinza, então v foi visitado antes por algum vértice w (logo, $v \in \text{Adj}[w]$) e $d[v] = d[w] + 1$. Pelo Lema 2, $d[w] \leq d[u] = k - 1$ e segue que $d[v] = k$.
- ▶ se v é preto, então v já passou pela fila Q e pelo Lema 2, $d[v] \leq d[u] = k - 1$. Mas por outro lado, pelo Corolário 1, $d[v] \geq \text{dist}(s, v) = k$, o que é uma contradição. Este caso não ocorre.

Portanto, temos que $d[v] = \text{dist}(s, v)$.



- ▶ se v é branco, então a linha 15 faz com $d[v] = d[u] + 1 = (k - 1) + 1 = k$.
- ▶ se v é cinza, então v foi visitado antes por algum vértice w (logo, $v \in \text{Adj}[w]$) e $d[v] = d[w] + 1$. Pelo Lema 2, $d[w] \leq d[u] = k - 1$ e segue que $d[v] = k$.
- ▶ se v é preto, então v já passou pela fila Q e pelo Lema 2, $d[v] \leq d[u] = k - 1$. Mas por outro lado, pelo Corolário 1, $d[v] \geq \text{dist}(s, v) = k$, o que é uma contradição. Este caso não ocorre.

Portanto, temos que $d[v] = \text{dist}(s, v)$.



Correção

- ▶ se v é branco, então a linha 15 faz com $d[v] = d[u] + 1 = (k - 1) + 1 = k$.
- ▶ se v é cinza, então v foi visitado antes por algum vértice w (logo, $v \in \text{Adj}[w]$) e $d[v] = d[w] + 1$. Pelo Lema 2, $d[w] \leq d[u] = k - 1$ e segue que $d[v] = k$.
- ▶ se v é preto, então v já passou pela fila Q e pelo Lema 2, $d[v] \leq d[u] = k - 1$. Mas por outro lado, pelo Corolário 1, $d[v] \geq \text{dist}(s, v) = k$, o que é uma contradição. Este caso não ocorre.

Portanto, temos que $d[v] = \text{dist}(s, v)$.



- ▶ se v é branco, então a linha 15 faz com $d[v] = d[u] + 1 = (k - 1) + 1 = k$.
- ▶ se v é cinza, então v foi visitado antes por algum vértice w (logo, $v \in \text{Adj}[w]$) e $d[v] = d[w] + 1$. Pelo Lema 2, $d[w] \leq d[u] = k - 1$ e segue que $d[v] = k$.
- ▶ se v é preto, então v já passou pela fila Q e pelo Lema 2, $d[v] \leq d[u] = k - 1$. Mas por outro lado, pelo Corolário 1, $d[v] \geq \text{dist}(s, v) = k$, o que é uma contradição. Este caso não ocorre.

Portanto, temos que $d[v] = \text{dist}(s, v)$.



Busca em Profundidade

Depth First Search = busca em profundidade

- ▶ A estratégia consiste em pesquisar o grafo o mais “profundamente” sempre que possível.
- ▶ Aplicável tanto a grafos direcionados quanto não direcionados.
- ▶ Possui um número enorme de aplicações:
 - ▶ determinar os componentes de um grafo
 - ▶ ordenação topológica
 - ▶ determinar componentes fortemente conexos
 - ▶ subrotina para outros algoritmos

Busca em profundidade

Recebe um grafo $G = (V, E)$ (representado por listas de adjacências). A busca inicia-se em um vértice qualquer.

Busca em profundidade é um método *recursivo*. A ideia básica consiste no seguinte:

- ▶ Suponha que a busca atingiu um vértice u .
- ▶ Escolhe-se um *vizinho* não visitado v de u para prosseguir a busca.
- ▶ “Recursivamente” a busca em profundidade prossegue a partir de v .
- ▶ Quando esta busca termina, tenta-se prosseguir a busca a partir de outro vizinho de u . Se não for possível, ela retorna (*backtracking*) ao nível anterior da recursão.

Busca em profundidade

Recebe um grafo $G = (V, E)$ (representado por listas de adjacências). A busca inicia-se em um vértice qualquer.

Busca em profundidade é um método **recursivo**. A ideia básica consiste no seguinte:

- ▶ Suponha que a busca atingiu um vértice u .
- ▶ Escolhe-se um **vizinho** não visitado v de u para prosseguir a busca.
- ▶ “Recursivamente” a busca em profundidade prossegue a partir de v .
- ▶ Quando esta busca termina, tenta-se prosseguir a busca a partir de outro vizinho de u . Se não for possível, ela retorna (*backtracking*) ao nível anterior da recursão.

Busca em profundidade

Recebe um grafo $G = (V, E)$ (representado por listas de adjacências). A busca inicia-se em um vértice qualquer.

Busca em profundidade é um método **recursivo**. A ideia básica consiste no seguinte:

- ▶ Suponha que a busca atingiu um vértice u .
- ▶ Escolhe-se um **vizinho** não visitado v de u para prosseguir a busca.
- ▶ “Recursivamente” a busca em profundidade prossegue a partir de v .
- ▶ Quando esta busca termina, tenta-se prosseguir a busca a partir de outro vizinho de u . Se não for possível, ela retorna (*backtracking*) ao nível anterior da recursão.

Busca em profundidade

Recebe um grafo $G = (V, E)$ (representado por listas de adjacências). A busca inicia-se em um vértice qualquer.

Busca em profundidade é um método **recursivo**. A ideia básica consiste no seguinte:

- ▶ Suponha que a busca atingiu um vértice u .
- ▶ Escolhe-se um **vizinho** não visitado v de u para prosseguir a busca.
- ▶ “Recursivamente” a busca em profundidade prossegue a partir de v .
- ▶ Quando esta busca termina, tenta-se prosseguir a busca a partir de outro vizinho de u . Se não for possível, ela retorna (*backtracking*) ao nível anterior da recursão.

Busca em profundidade

Recebe um grafo $G = (V, E)$ (representado por listas de adjacências). A busca inicia-se em um vértice qualquer.

Busca em profundidade é um método **recursivo**. A ideia básica consiste no seguinte:

- ▶ Suponha que a busca atingiu um vértice u .
- ▶ Escolhe-se um **vizinho** não visitado v de u para prosseguir a busca.
- ▶ “Recursivamente” a busca em profundidade prossegue a partir de v .
- ▶ Quando esta busca termina, tenta-se prosseguir a busca a partir de outro vizinho de u . Se não for possível, ela retorna (*backtracking*) ao nível anterior da recursão.

Busca em profundidade

Recebe um grafo $G = (V, E)$ (representado por listas de adjacências). A busca inicia-se em um vértice qualquer.

Busca em profundidade é um método **recursivo**. A ideia básica consiste no seguinte:

- ▶ Suponha que a busca atingiu um vértice u .
- ▶ Escolhe-se um **vizinho** não visitado v de u para prosseguir a busca.
- ▶ “Recursivamente” a busca em profundidade prossegue a partir de v .
- ▶ Quando esta busca termina, tenta-se prosseguir a busca a partir de outro vizinho de u . Se não for possível, ela retorna (*backtracking*) ao nível anterior da recursão.

Busca em profundidade

Outra forma de entender **Busca em Profundidade** é imaginar que os vértices são armazenados em uma **pilha** à medida que são visitados. Compare isto com **Busca em Largura** onde os vértices são colocados em uma **fila**.

- ▶ Suponha que a busca atingiu um vértice u .
- ▶ Escolhe-se um **vizinho** não visitado v de u para prosseguir a busca.
- ▶ Empilhe u e repete-se o passo anterior com v .
- ▶ Se nenhum vértice não visitado foi encontrado, então desempilhe um vértice da pilha e volte ao primeiro passo.

Busca em profundidade

Outra forma de entender **Busca em Profundidade** é imaginar que os vértices são armazenados em uma **pilha** à medida que são visitados. Compare isto com **Busca em Largura** onde os vértices são colocados em uma **fila**.

- ▶ Suponha que a busca atingiu um vértice u .
- ▶ Escolhe-se um **vizinho** não visitado v de u para prosseguir a busca.
- ▶ Empilhe u e repete-se o passo anterior com v .
- ▶ Se nenhum vértice não visitado foi encontrado, então desempilhe um vértice da pilha e volte ao primeiro passo.

Busca em profundidade

Outra forma de entender **Busca em Profundidade** é imaginar que os vértices são armazenados em uma **pilha** à medida que são visitados. Compare isto com **Busca em Largura** onde os vértices são colocados em uma **fila**.

- ▶ Suponha que a busca atingiu um vértice u .
- ▶ Escolhe-se um **vizinho** não visitado v de u para prosseguir a busca.
- ▶ Empilhe u e repete-se o passo anterior com v .
- ▶ Se nenhum vértice não visitado foi encontrado, então desempilhe um vértice da pilha e volte ao primeiro passo.

Busca em profundidade

Outra forma de entender **Busca em Profundidade** é imaginar que os vértices são armazenados em uma **pilha** à medida que são visitados. Compare isto com **Busca em Largura** onde os vértices são colocados em uma **fila**.

- ▶ Suponha que a busca atingiu um vértice u .
- ▶ Escolhe-se um **vizinho** não visitado v de u para prosseguir a busca.
- ▶ Empilhe u e repete-se o passo anterior com v .
- ▶ Se nenhum vértice não visitado foi encontrado, então desempilhe um vértice da pilha e volte ao primeiro passo.

Busca em profundidade

Outra forma de entender **Busca em Profundidade** é imaginar que os vértices são armazenados em uma **pilha** à medida que são visitados. Compare isto com **Busca em Largura** onde os vértices são colocados em uma **fila**.

- ▶ Suponha que a busca atingiu um vértice u .
- ▶ Escolhe-se um **vizinho** não visitado v de u para prosseguir a busca.
- ▶ Empilhe u e repete-se o passo anterior com v .
- ▶ Se nenhum vértice não visitado foi encontrado, então desempilhe um vértice da pilha e volte ao primeiro passo.

Floresta de Busca em Profundidade

- ▶ A busca em profundidade associa a cada vértice x um pai $\pi[x]$.
- ▶ O subgrafo induzido pelas arestas $\{(\pi[x], x) : x \in V[G] \text{ e } \pi[x] \neq \text{NIL}\}$ é a Floresta de Busca em Profundidade.
- ▶ Cada componente desta floresta é uma **Árvore de Busca em Profundidade**.

Floresta de Busca em Profundidade

- ▶ A busca em profundidade associa a cada vértice x um pai $\pi[x]$.
- ▶ O subgrafo induzido pelas arestas $\{(\pi[x], x) : x \in V[G] \text{ e } \pi[x] \neq \text{NIL}\}$ é a Floresta de Busca em Profundidade.
- ▶ Cada componente desta floresta é uma **Árvore de Busca em Profundidade**.

Floresta de Busca em Profundidade

- ▶ A busca em profundidade associa a cada vértice x um pai $\pi[x]$.
- ▶ O subgrafo induzido pelas arestas $\{(\pi[x], x) : x \in V[G] \text{ e } \pi[x] \neq \text{NIL}\}$ é a Floresta de Busca em Profundidade.
- ▶ Cada componente desta floresta é uma Árvore de Busca em Profundidade.

Floresta de Busca em Profundidade

- ▶ A busca em profundidade associa a cada vértice x um pai $\pi[x]$.
- ▶ O subgrafo induzido pelas arestas $\{(\pi[x], x) : x \in V[G] \text{ e } \pi[x] \neq \text{NIL}\}$ é a Floresta de Busca em Profundidade.
- ▶ Cada componente desta floresta é uma **Árvore de Busca em Profundidade**.

À medida que o grafo é percorrido, os vértices visitados vão sendo **coloridos**.

Cada vértice tem uma das seguintes cores:

- ▶ Cor **branca** = “vértice ainda não visitado”.
- ▶ Cor **cinza** = “vértice visitado mas ainda não finalizado”.
- ▶ Cor **preta** = “vértice visitado e finalizado”.

Observação: os vértices de cor **cinza** correspondem a um caminho na floresta (começando da raiz).

Cores dos vértices

À medida que o grafo é percorrido, os vértices visitados vão sendo **coloridos**.

Cada vértice tem uma das seguintes cores:

- ▶ Cor **branca** = “vértice ainda não visitado”.
- ▶ Cor **cinza** = “vértice visitado mas ainda não finalizado”.
- ▶ Cor **preta** = “vértice visitado e finalizado”.

Observação: os vértices de cor **cinza** correspondem a um caminho na floresta (começando da raiz).

Cores dos vértices

À medida que o grafo é percorrido, os vértices visitados vão sendo **coloridos**.

Cada vértice tem uma das seguintes cores:

- ▶ Cor **branca** = “vértice ainda não visitado”.
- ▶ Cor **cinza** = “vértice visitado mas ainda não finalizado”.
- ▶ Cor **preta** = “vértice visitado e finalizado”.

Observação: os vértices de cor **cinza** correspondem a um caminho na floresta (começando da raiz).

Cores dos vértices

À medida que o grafo é percorrido, os vértices visitados vão sendo **coloridos**.

Cada vértice tem uma das seguintes cores:

- ▶ Cor **branca** = “vértice ainda não visitado”.
- ▶ Cor **cinza** = “vértice visitado mas ainda não finalizado”.
- ▶ Cor **preta** = “vértice visitado e finalizado”.

Observação: os vértices de cor **cinza** correspondem a um caminho na floresta (começando da raiz).

Cores dos vértices

À medida que o grafo é percorrido, os vértices visitados vão sendo **coloridos**.

Cada vértice tem uma das seguintes cores:

- ▶ Cor **branca** = “vértice ainda não visitado”.
- ▶ Cor **cinza** = “vértice visitado mas ainda não finalizado”.
- ▶ Cor **preta** = “vértice visitado e finalizado”.

Observação: os vértices de cor **cinza** correspondem a um caminho na floresta (começando da raiz).

A busca em profundidade associa a cada vértice x dois rótulos:

- ▶ $d[x]$: instante de descoberta de x .
Neste instante x torna-se cinza.
- ▶ $f[x]$: instante de finalização de x .
Neste instante x torna-se preto.

Os rótulos são inteiros entre 1 e $2|V|$.

A busca em profundidade associa a cada vértice x dois rótulos:

- ▶ $d[x]$: instante de descoberta de x .
Neste instante x torna-se cinza.
- ▶ $f[x]$: instante de finalização de x .
Neste instante x torna-se preto.

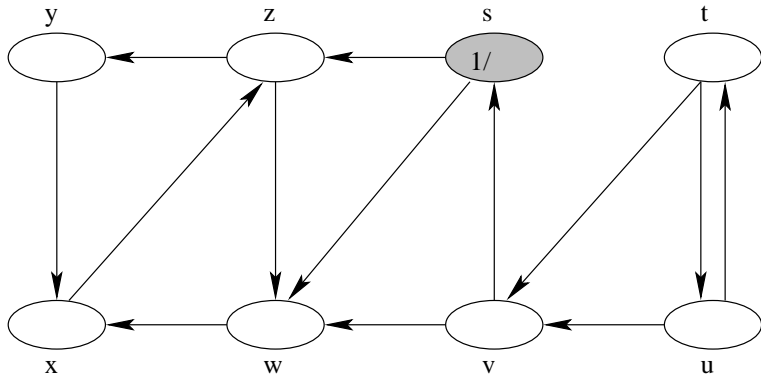
Os rótulos são inteiros entre 1 e $2|V|$.

A busca em profundidade associa a cada vértice x dois rótulos:

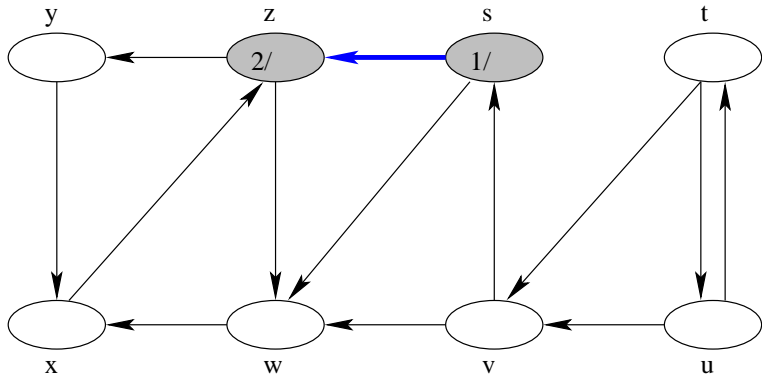
- ▶ $d[x]$: instante de descoberta de x .
Neste instante x torna-se cinza.
- ▶ $f[x]$: instante de finalização de x .
Neste instante x torna-se preto.

Os rótulos são inteiros entre 1 e $2|V|$.

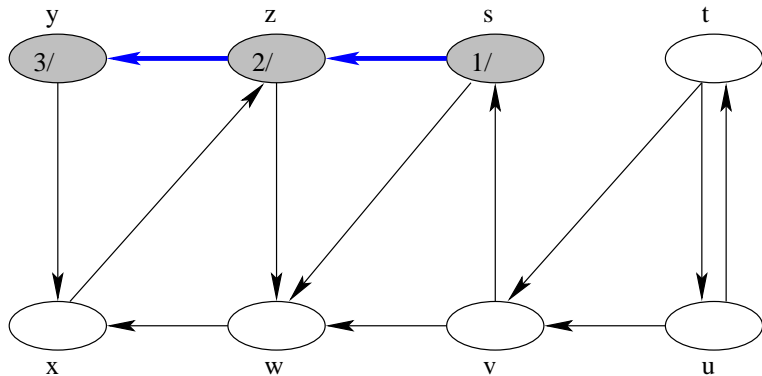
Exemplo DFS



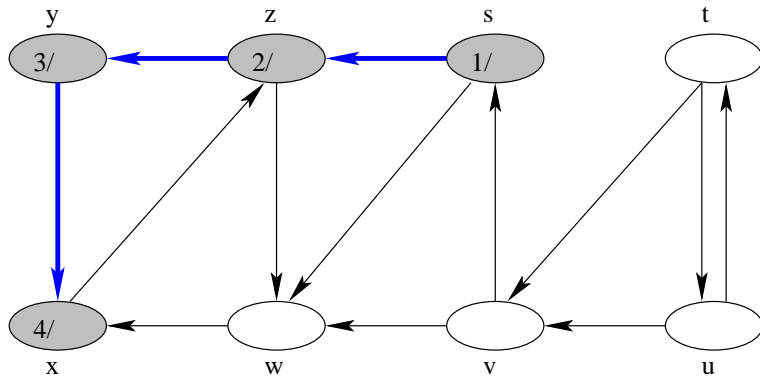
Exemplo DFS



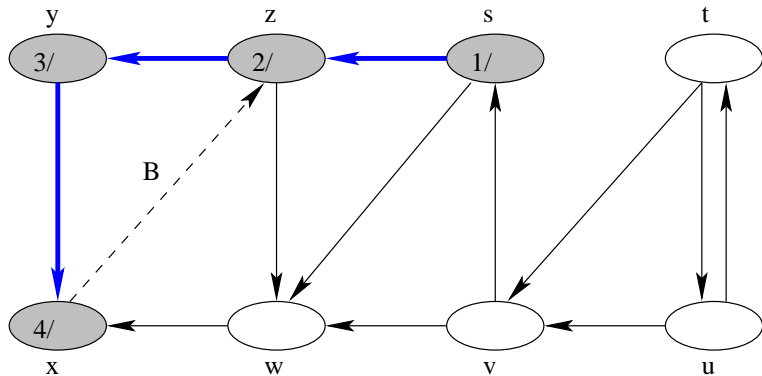
Exemplo DFS



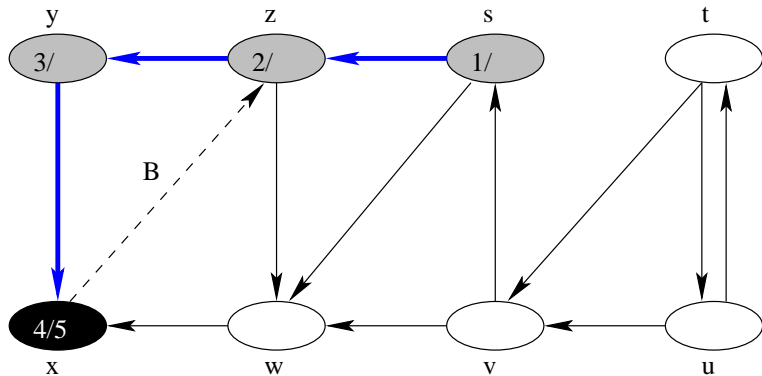
Exemplo DFS



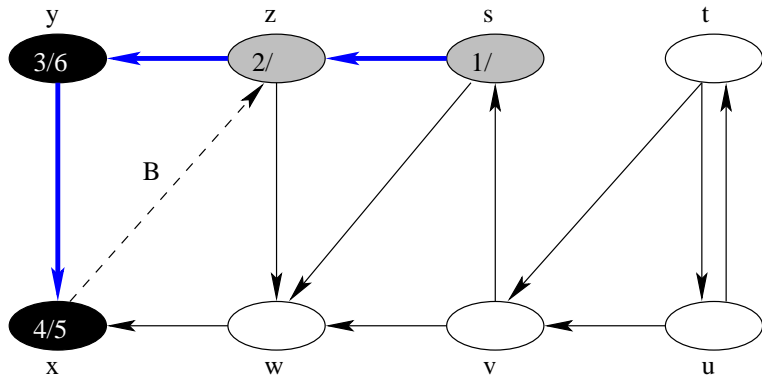
Exemplo DFS



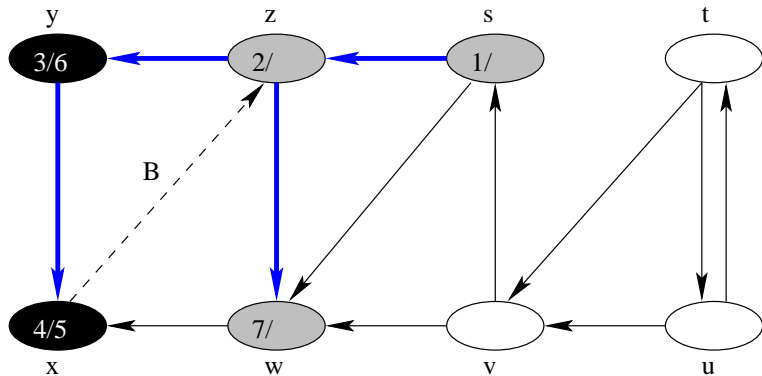
Exemplo DFS



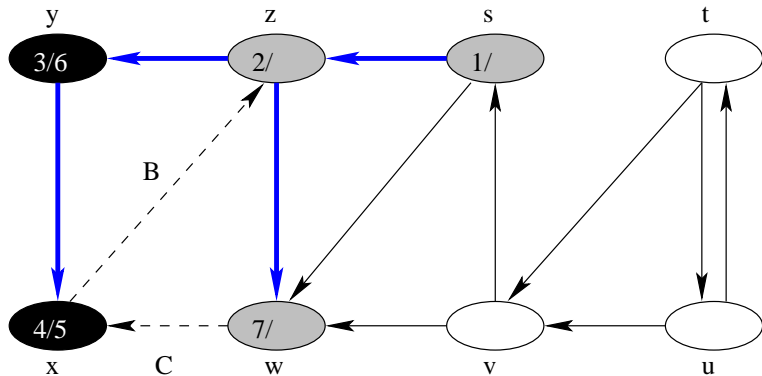
Exemplo DFS



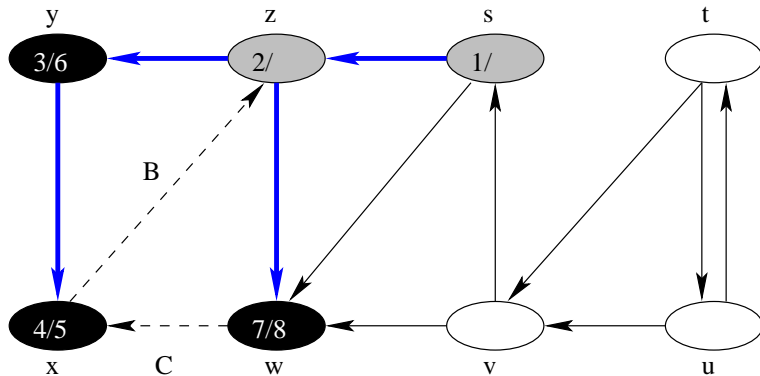
Exemplo DFS



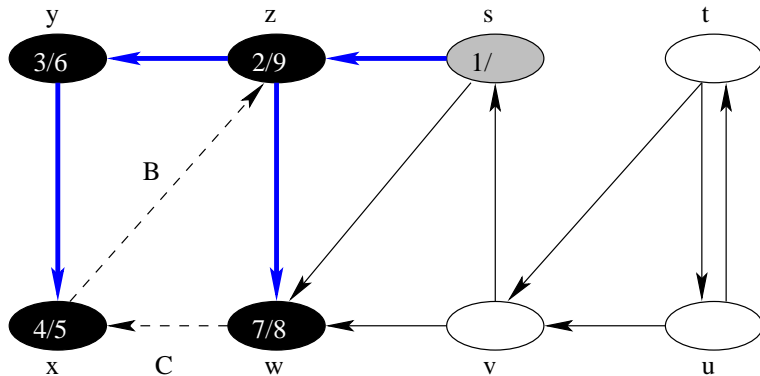
Exemplo DFS



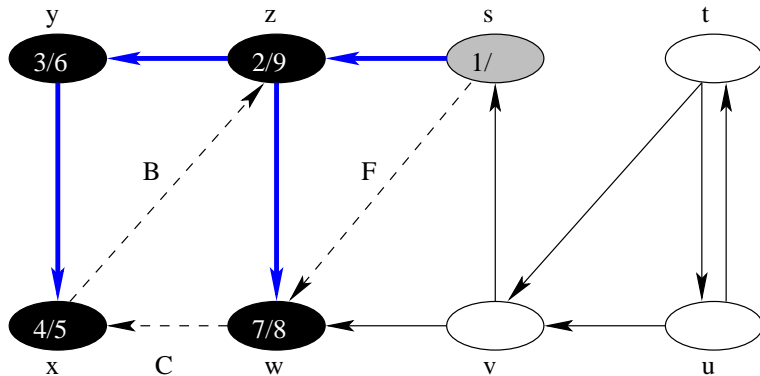
Exemplo DFS



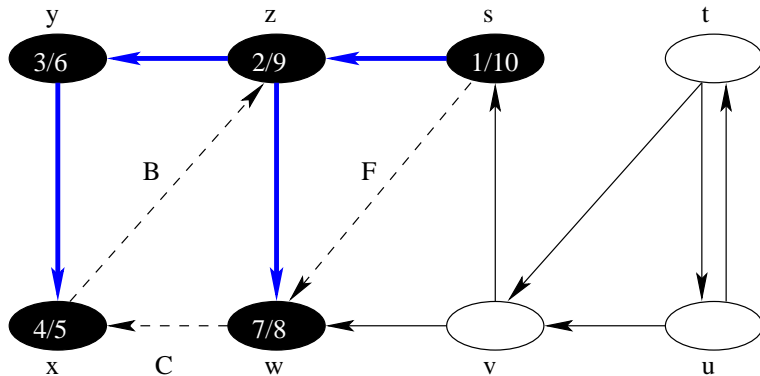
Exemplo DFS



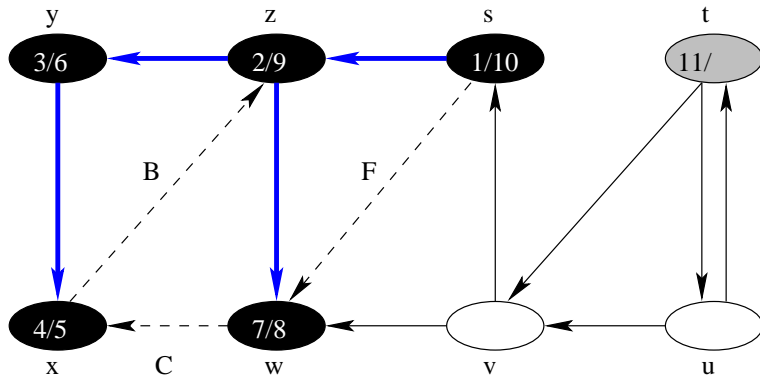
Exemplo DFS



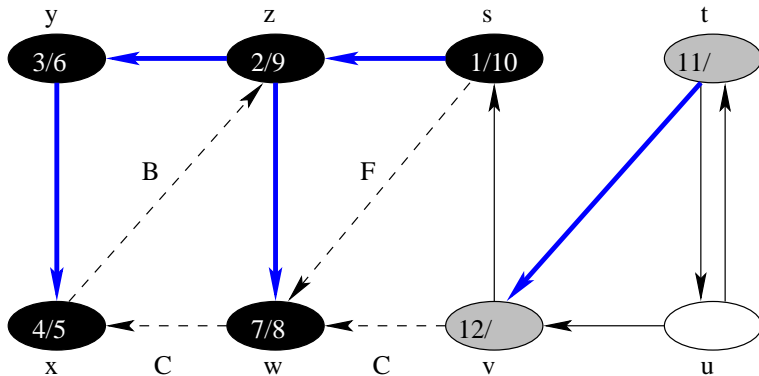
Exemplo DFS



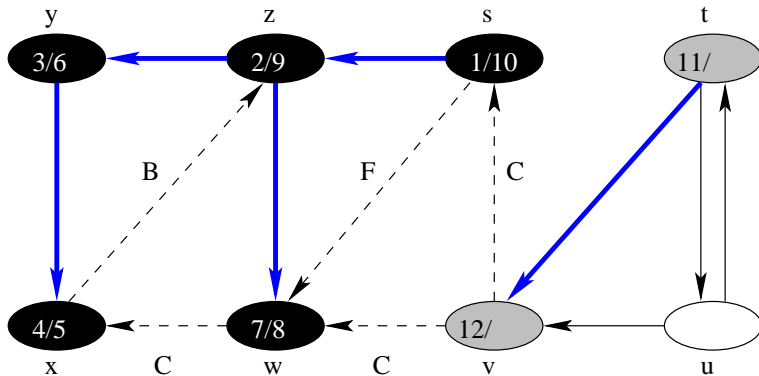
Exemplo DFS



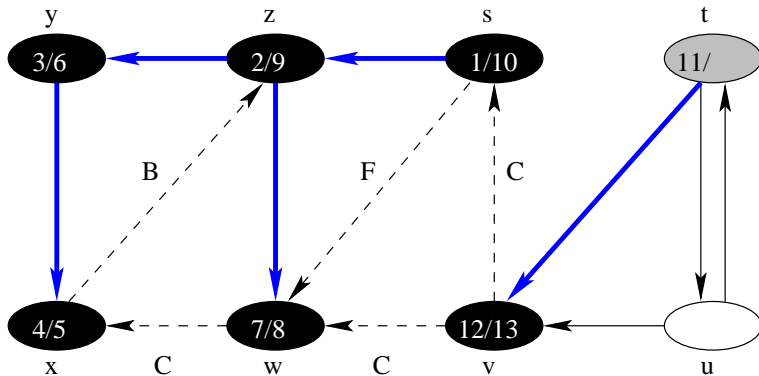
Exemplo DFS



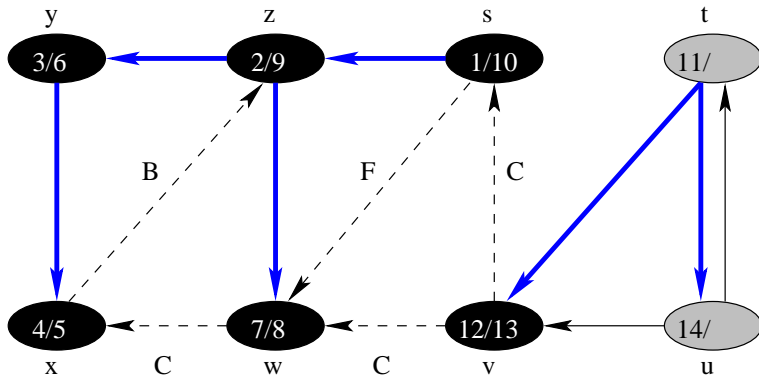
Exemplo DFS



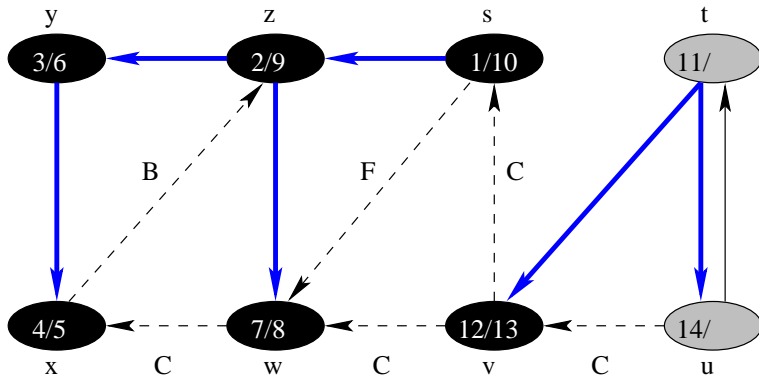
Exemplo DFS



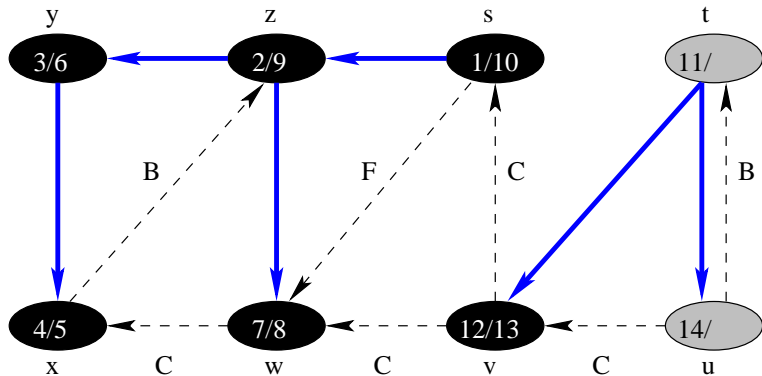
Exemplo DFS



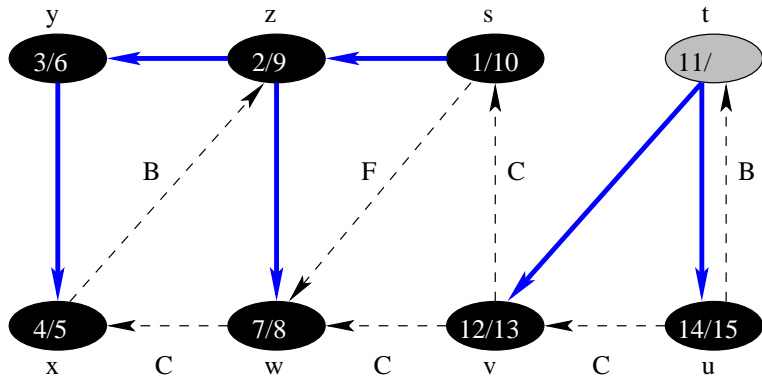
Exemplo DFS



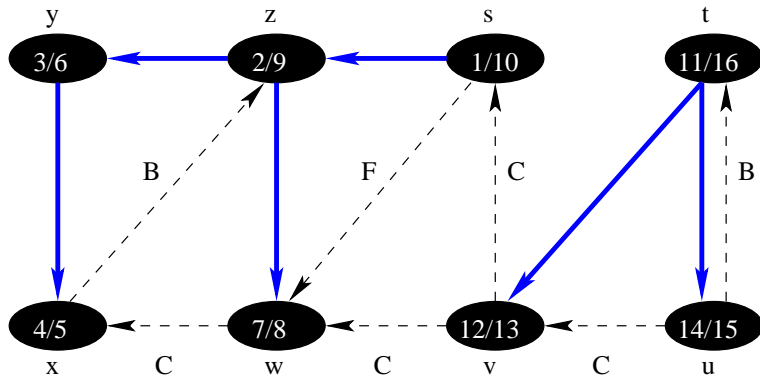
Exemplo DFS



Exemplo DFS



Exemplo DFS



Para todo $x \in V[G]$ vale que $d[x] < f[x]$.

Além disso

- ▶ x é branco antes do instante $d[x]$.
- ▶ x é cinza entre os instantes $d[x]$ e $f[x]$.
- ▶ x é preto após o instante $f[x]$.

Algoritmo DFS

Recebe um grafo G (na forma de **listas de adjacências**) e devolve

- (i) os instantes $d[v], f[v]$ para cada $v \in V[G]$ e
- (ii) uma **Floresta de Busca em Profundidade**.

DFS(G)

```
1  para cada  $u \in V[G]$  faça
2       $cor[u] \leftarrow$  branco
3       $\pi[u] \leftarrow$  NIL
4   $tempo \leftarrow 0$ 
5  para cada  $u \in V[G]$  faça
6      se  $cor[u] =$  branco
7          então DFS-VISIT( $u$ )
```

Algoritmo DFS-Visit

Constrói recursivamente uma **Árvore de Busca em Profundidade** com raiz u .

```
DFS-VISIT( $u$ )
1   $cor[u] \leftarrow$  cinza
2   $tempo \leftarrow tempo + 1$ 
3   $d[u] \leftarrow tempo$ 
4  para cada  $v \in Adj[u]$  faça
5      se  $cor[v] =$  branco
6          então  $\pi[v] \leftarrow u$ 
7                  DFS-VISIT( $v$ )
8   $cor[u] \leftarrow$  preto
9   $f[u] \leftarrow tempo \leftarrow tempo + 1$ 
```

Algoritmo DFS

```
DFS( $G$ )
1  para cada  $u \in V[G]$  faça
2       $cor[u] \leftarrow$  branco
3       $\pi[u] \leftarrow$  NIL
4   $tempo \leftarrow 0$ 
5  para cada  $u \in V[G]$  faça
6      se  $cor[u] =$  branco
7          então DFS-VISIT( $u$ )
```

Consumo de tempo

$O(V) + V$ chamadas a DFS-VISIT().

Algoritmo DFS-Visit

DFS-VISIT(u)

1 $cor[u] \leftarrow$ cinza

2 $tempo \leftarrow tempo + 1$

3 $d[u] \leftarrow tempo$

4 para cada $v \in Adj[u]$ faça

5 se $cor[v] =$ branco

6 então $\pi[v] \leftarrow u$

7 DFS-VISIT(v)

8 $cor[u] \leftarrow$ preto

9 $f[u] \leftarrow tempo \leftarrow tempo + 1$

Consumo de tempo

linhas 4-7: executado $|Adj[u]|$ vezes.

Complexidade de DFS

- ▶ $\text{DFS-VISIT}(u)$ é executado exatamente uma vez para cada $u \in V$.
- ▶ Em uma execução de $\text{DFS-VISIT}(u)$, o laço das linhas 4-7 é executado $|\text{Adj}[u]|$ vezes.

Assim, o custo total de todas as chamadas é

$$\sum_{v \in V} |\text{Adj}(v)| = \Theta(E).$$

Conclusão: A complexidade de tempo de DFS é $O(V + E)$.

Estrutura de parênteses

- ▶ Os rótulos $d[x]$, $f[x]$ têm propriedades muito úteis para serem usadas em outros algoritmos.
- ▶ Eles refletem a ordem em que a busca em profundidade foi executada.
- ▶ Eles fornecem informação de como é a “cara” (estrutura) do grafo.

Estrutura de parênteses

- ▶ Os rótulos $d[x], f[x]$ têm propriedades muito úteis para serem usadas em outros algoritmos.
- ▶ Eles refletem a ordem em que a busca em profundidade foi executada.
- ▶ Eles fornecem informação de como é a “cara” (estrutura) do grafo.

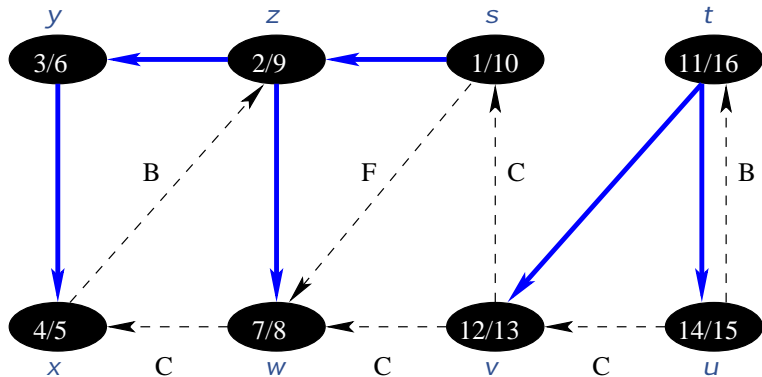
Estrutura de parênteses

- ▶ Os rótulos $d[x], f[x]$ têm propriedades muito úteis para serem usadas em outros algoritmos.
- ▶ Eles refletem a ordem em que a busca em profundidade foi executada.
- ▶ Eles fornecem informação de como é a “cara” (estrutura) do grafo.

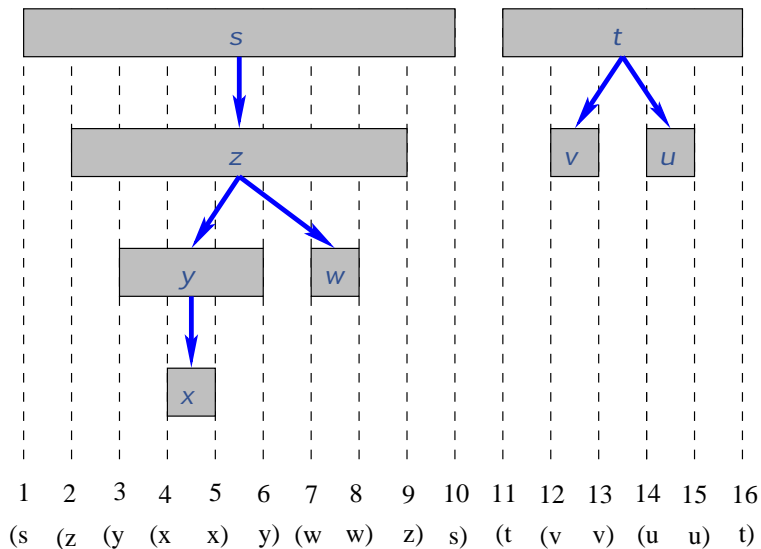
Estrutura de parênteses

- ▶ Os rótulos $d[x], f[x]$ têm propriedades muito úteis para serem usadas em outros algoritmos.
- ▶ Eles refletem a ordem em que a busca em profundidade foi executada.
- ▶ Eles fornecem informação de como é a “cara” (estrutura) do grafo.

Estrutura de parênteses



Estrutura de parênteses



Estrutura de parênteses

Teorema (Teorema dos Parênteses)

Em uma busca em profundidade sobre um grafo $G = (V, E)$, para quaisquer vértices u e v , ocorre exatamente uma das situações abaixo:

- ▶ $[d[u], f[u]]$ e $[d[v], f[v]]$ são disjuntos e nenhum é descendente do outro na Floresta de BP.
- ▶ $[d[u], f[u]]$ está contido em $[d[v], f[v]]$ e u é descendente de v em uma Árvore de BP.
- ▶ $[d[v], f[v]]$ está contido em $[d[u], f[u]]$ e v é descendente de u em uma Árvore de BP.

Estrutura de parênteses

Teorema (Teorema dos Parênteses)

Em uma busca em profundidade sobre um grafo $G = (V, E)$, para quaisquer vértices u e v , ocorre exatamente uma das situações abaixo:

- ▶ $[d[u], f[u]]$ e $[d[v], f[v]]$ são disjuntos e nenhum é descendente do outro na Floresta de BP.
- ▶ $[d[u], f[u]]$ está contido em $[d[v], f[v]]$ e u é descendente de v em uma Árvore de BP.
- ▶ $[d[v], f[v]]$ está contido em $[d[u], f[u]]$ e v é descendente de u em uma Árvore de BP.

Estrutura de parênteses

Teorema (Teorema dos Parênteses)

Em uma busca em profundidade sobre um grafo $G = (V, E)$, para quaisquer vértices u e v , ocorre exatamente uma das situações abaixo:

- ▶ $[d[u], f[u]]$ e $[d[v], f[v]]$ são disjuntos e nenhum é descendente do outro na Floresta de BP.
- ▶ $[d[u], f[u]]$ está contido em $[d[v], f[v]]$ e u é descendente de v em uma Árvore de BP.
- ▶ $[d[v], f[v]]$ está contido em $[d[u], f[u]]$ e v é descendente de u em uma Árvore de BP.

Estrutura de parênteses

Teorema (Teorema dos Parênteses)

Em uma busca em profundidade sobre um grafo $G = (V, E)$, para quaisquer vértices u e v , ocorre exatamente uma das situações abaixo:

- ▶ $[d[u], f[u]]$ e $[d[v], f[v]]$ são disjuntos e nenhum é descendente do outro na Floresta de BP.
- ▶ $[d[u], f[u]]$ está contido em $[d[v], f[v]]$ e u é descendente de v em uma Árvore de BP.
- ▶ $[d[v], f[v]]$ está contido em $[d[u], f[u]]$ e v é descendente de u em uma Árvore de BP.

Estrutura de parênteses

Prova (rascunho). Podemos supor que $d[u] < d[v]$. Temos dois casos:

- ▶ $d[v] < f[u]$: v foi descoberto enquanto u era cinza. Logo, v é descendente de u . Além disso, as arestas que saem de v são exploradas e v é finalizado ($cor[v] = \text{preto}$) antes da busca voltar a u . Logo, o intervalo $[d[v], f[v]]$ está contido em $[d[u], f[u]]$.
- ▶ $f[u] < d[v]$: u é finalizado antes de v ser descoberto. Logo,

$$d[u] < f[u] < d[v] < f[v]$$

e os intervalos $[d[u], f[u]]$ e $[d[v], f[v]]$ são disjuntos. Neste caso, nenhum desses vértices foi descoberto enquanto o outro estava cinza, e assim, nenhum é descendente do outro na Floresta de BP.

Corolário. (Intervalos encaixantes para descendentes)

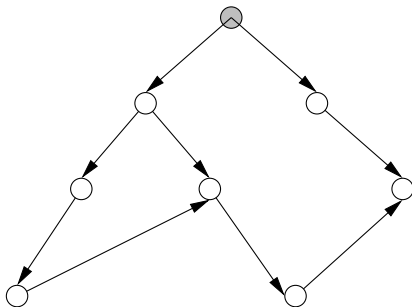
Um vértice v é um descendente próprio de u na Floresta de BP se e somente se $d[u] < d[v] < f[v] < f[u]$.

Equivalentemente, v é um descendente próprio de u se e somente se $[d[v], f[v]]$ está contido em $[d[u], f[u]]$.

Teorema do Caminho Branco

Teorema. (Teorema do Caminho Branco)

Em uma **Floresta de BP**, um vértice v é descendente de u se e somente se no instante $d[u]$ (quando u foi descoberto), existia um caminho de u a v formado apenas por vértices brancos (com exceção de u).



Teorema do Caminho Branco

Prova (rascunho).

\Rightarrow : Se $u = v$ então o resultado é óbvio. Suponha que v é um descendente próprio de u na Floresta de BP. Como $d[u] < d[v]$, v ainda é branco no instante $d[u]$. Neste instante, o caminho de u a v na floresta é branco (com exceção de u).

Teorema do Caminho Branco

⇐: Suponha que no instante $d[u]$ existe um caminho branco de u a v (com exceção de u). Suponha por contradição que v não se torna descendente de u na Floresta de BP. Podemos supor que todos os vértices que precedem v tornam-se descendentes de u . Seja w o vértice que antecede imediatamente v nesse caminho. Assim, $f[w] \leq f[u]$. Como v é descoberto depois de u , mas antes de w ser finalizado, temos

$$d[u] < d[v] < f[w] < f[u].$$

Logo, o intervalo $[d[v], f[v]]$ está contido em $[d[u], f[u]]$ e v é descendente de u , uma contradição.

Teorema do Caminho Branco

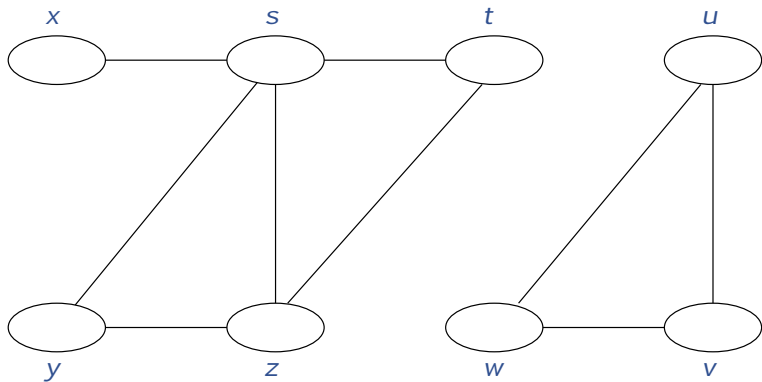
⇐: Suponha que no instante $d[u]$ existe um caminho branco de u a v (com exceção de u). Suponha por contradição que v não se torna descendente de u na Floresta de BP. Podemos supor que todos os vértices que precedem v tornam-se descendentes de u . Seja w o vértice que antecede imediatamente v nesse caminho. Assim, $f[w] \leq f[u]$. Como v é descoberto depois de u , mas antes de w ser finalizado, temos

$$d[u] < d[v] < f[w] < f[u].$$

Logo, o intervalo $[d[v], f[v]]$ está contido em $[d[u], f[u]]$ e v é descendente de u , uma contradição.

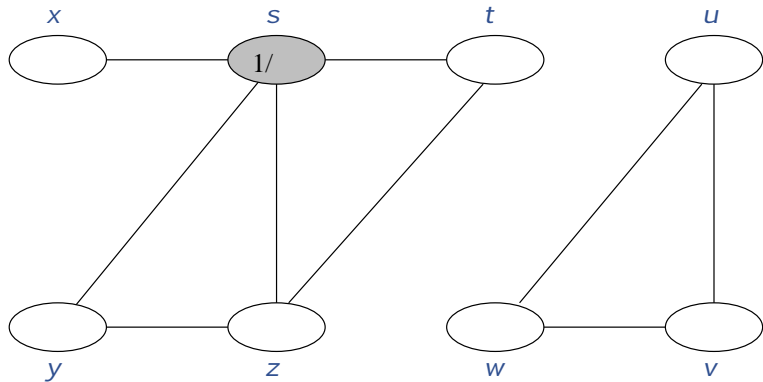
Componentes Conexos

Aplicação: componentes conexos

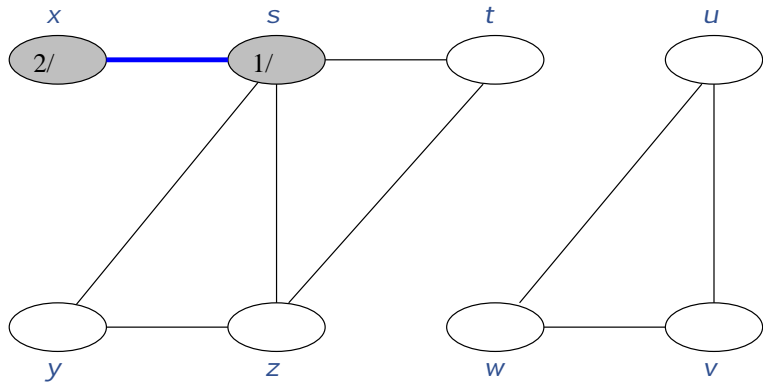


Problema: determinar os componentes conexos de um grafo.

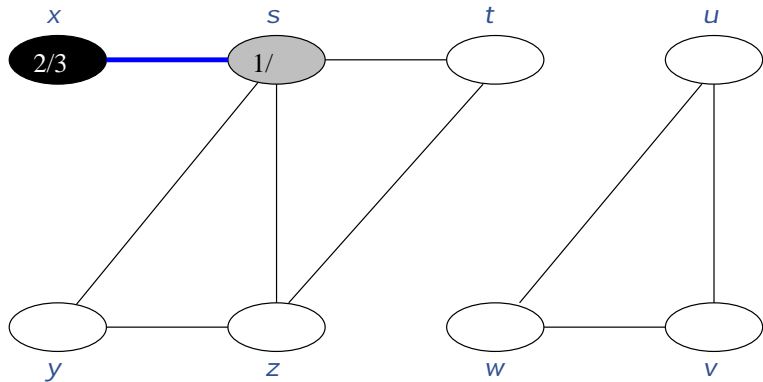
Aplicação: componentes conexos



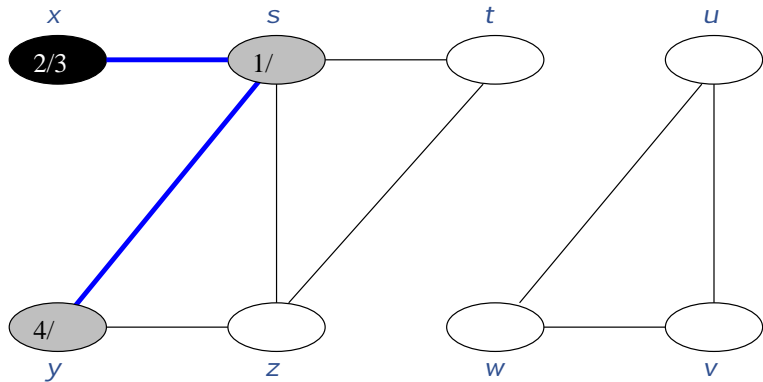
Aplicação: componentes conexos



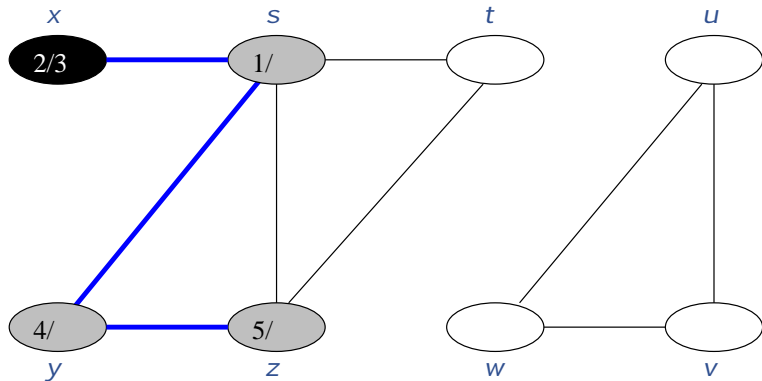
Aplicação: componentes conexos



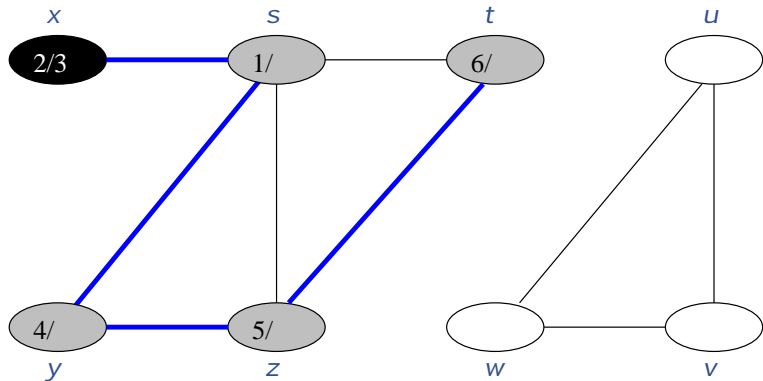
Aplicação: componentes conexos



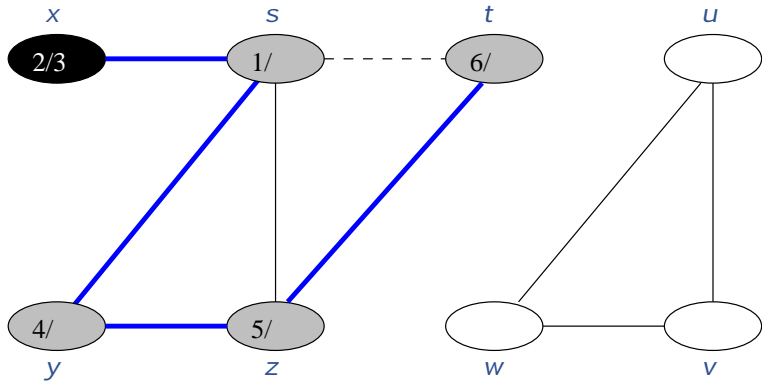
Aplicação: componentes conexos



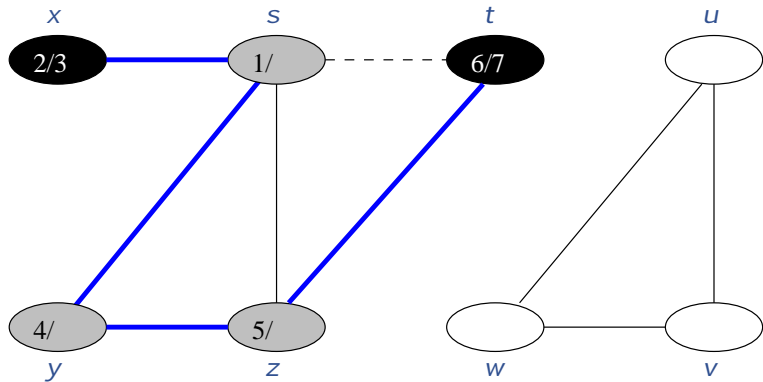
Aplicação: componentes conexos



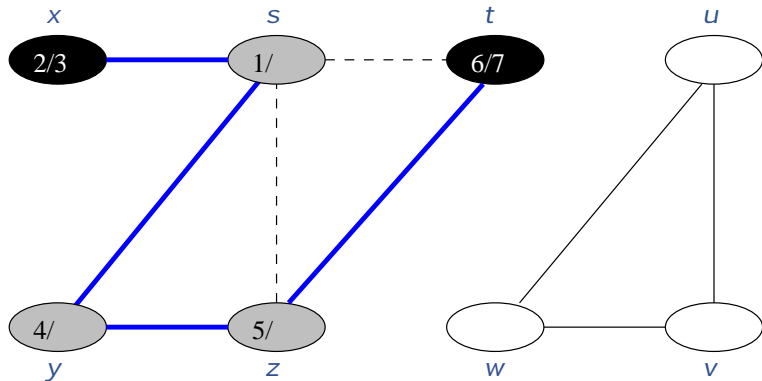
Aplicação: componentes conexos



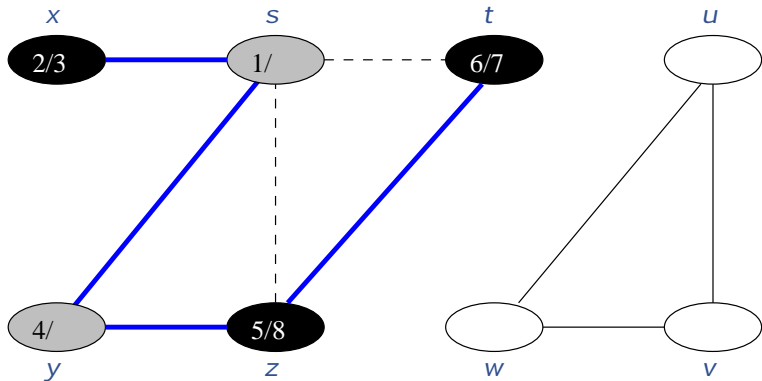
Aplicação: componentes conexos



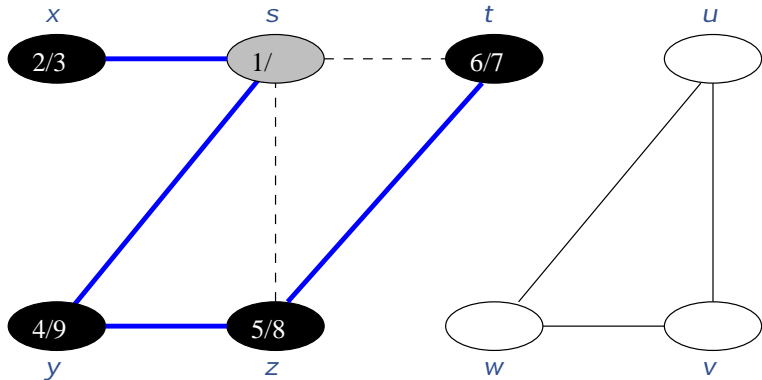
Aplicação: componentes conexos



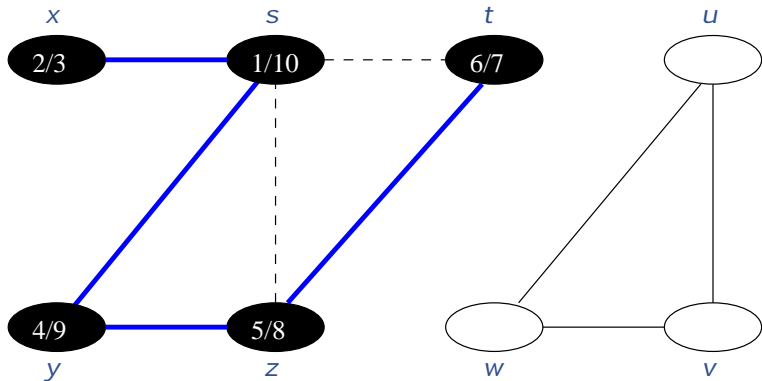
Aplicação: componentes conexos



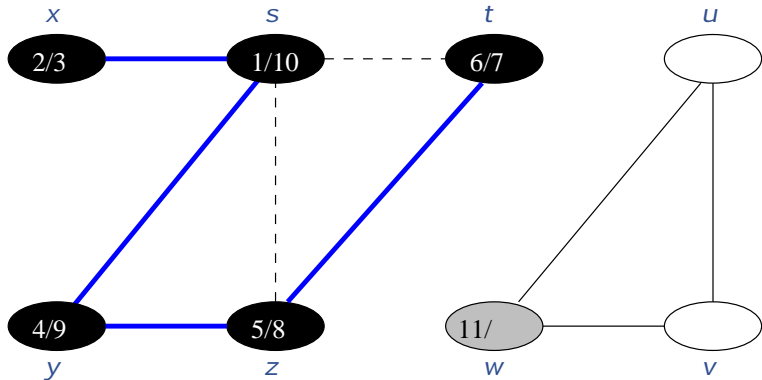
Aplicação: componentes conexos



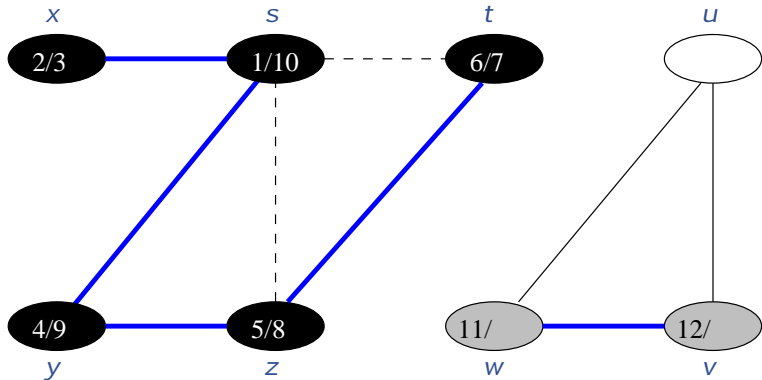
Aplicação: componentes conexos



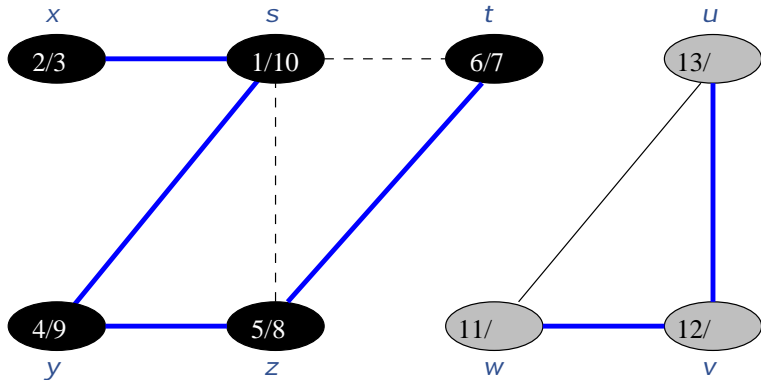
Aplicação: componentes conexos



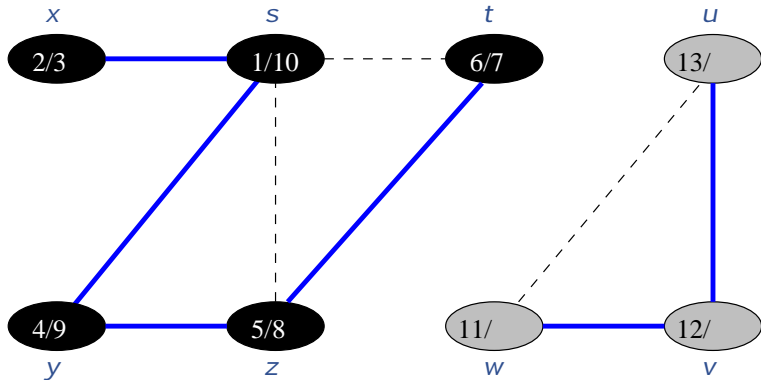
Aplicação: componentes conexos



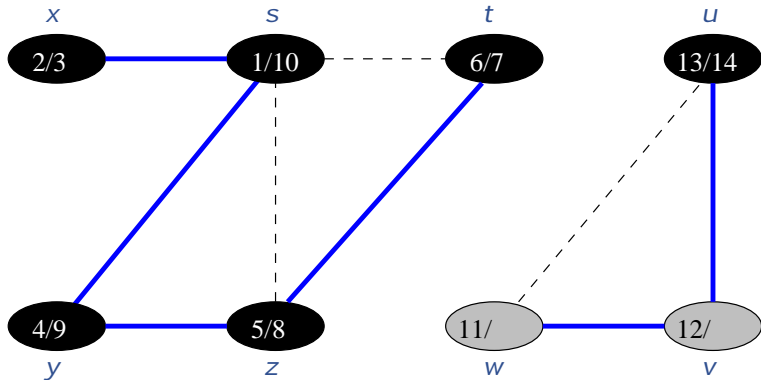
Aplicação: componentes conexos



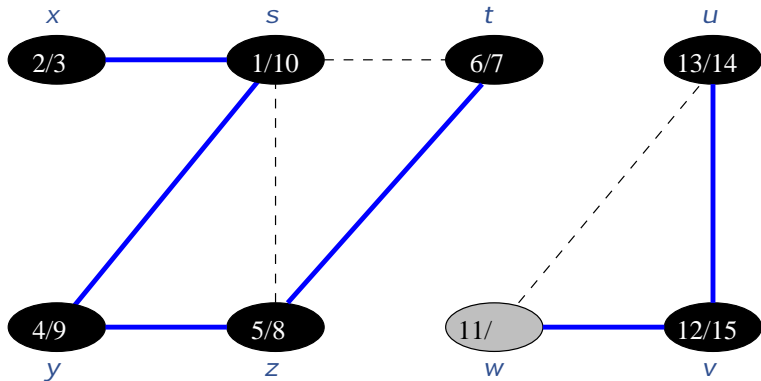
Aplicação: componentes conexos



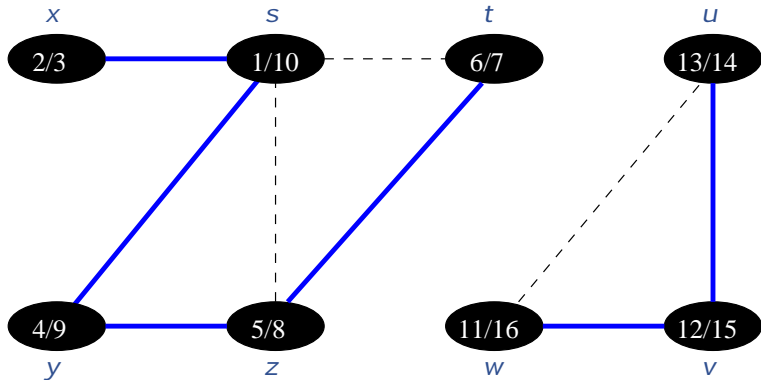
Aplicação: componentes conexos



Aplicação: componentes conexos



Aplicação: componentes conexos



Componentes conexos

O número de componentes é o número de vezes que DFS-VISIT(u) é chamado em DFS!

```
DFS( $G$ )
1  para cada  $u \in V[G]$  faça
2       $cor[u] \leftarrow$  branco
3       $\pi[u] \leftarrow$  NIL
4   $tempo \leftarrow 0$ 
5  para cada  $u \in V[G]$  faça
6      se  $cor[u] =$  branco
7          então DFS-VISIT( $u$ )
```

Vamos modificar **DFS** de modo que:

- ▶ determine o número de componentes conexos (**ncomps**) de G e os componentes sejam enumerados por $1, 2, \dots, \mathbf{ncomps}$, e
- ▶ para cada vértice v determinamos a qual componente ele pertence e guardamos em **comp**[v].

Componentes conexos

Vamos modificar **DFS** de modo que:

- ▶ determine o número de componentes conexos (**ncomps**) de G e os componentes sejam enumerados por $1, 2, \dots, \mathbf{ncomps}$, e
- ▶ para cada vértice v determinamos a qual componente ele pertence e guardamos em **comp**[v].

Vamos modificar `DFS` de modo que:

- ▶ determine o número de componentes conexos (`ncomps`) de G e os componentes sejam enumerados por $1, 2, \dots, ncomps$, e
- ▶ para cada vértice v determinamos a qual componente ele pertence e guardamos em `comp[v]`.

DFS(G)

```
1  para cada  $u \in V[G]$  faça
2       $cor[u] \leftarrow$  branco
3       $\pi[u] \leftarrow$  NIL
4   $tempo \leftarrow 0$ ,  $ncomps \leftarrow 0$ 
5  para cada  $u \in V[G]$  faça
6      se  $cor[u] =$  branco
7          então  $ncomps \leftarrow ncomps + 1$ 
8          DFS-VISIT( $u$ )
```


Componentes conexos

DFS-VISIT(u)

```
1  cor[u] ← cinza
2  tempo ← tempo + 1
3  d[u] ← tempo
4  para cada  $v \in \text{Adj}[u]$  faça
5      se cor[v] = branco
6          então  $\pi[v] \leftarrow u$ 
7              DFS-VISIT( $v$ )
8  cor[u] ← preto
9  f[u] ← tempo ← tempo + 1
10 comp[u] ← ncomps;
```

Classificação de arestas

Busca em profundidade pode ser usada para classificar arestas de um grafo $G = (V, E)$.

Ela classifica as arestas em quatro tipos:

- ▶ **Arestas da árvore** (tree edges): arestas que pertencem à Floresta de BP.
- ▶ **Arestas de retorno** (backward edges): arestas (u, v) ligando um vértice u a um ancestral v na **Árvore de BP**.
- ▶ **Arestas de avanço** (forward edges): arestas (u, v) ligando um vértice u a um descendente próprio v na **Árvore de BP**.
- ▶ **Arestas de cruzamento** (cross edges): todas as outras arestas.

Classificação de arestas

Busca em profundidade pode ser usada para classificar arestas de um grafo $G = (V, E)$.

Ela classifica as arestas em quatro tipos:

- ▶ **Arestas da árvore** (tree edges): arestas que pertencem à Floresta de BP.
- ▶ **Arestas de retorno** (backward edges): arestas (u, v) ligando um vértice u a um ancestral v na Árvore de BP.
- ▶ **Arestas de avanço** (forward edges): arestas (u, v) ligando um vértice u a um descendente próprio v na Árvore de BP.
- ▶ **Arestas de cruzamento** (cross edges): todas as outras arestas.

Classificação de arestas

Busca em profundidade pode ser usada para classificar arestas de um grafo $G = (V, E)$.

Ela classifica as arestas em quatro tipos:

- ▶ **Arestas da árvore** (tree edges): arestas que pertencem à Floresta de BP.
- ▶ **Arestas de retorno** (backward edges): arestas (u, v) ligando um vértice u a um ancestral v na **Árvore de BP**.
- ▶ **Arestas de avanço** (forward edges): arestas (u, v) ligando um vértice u a um descendente próprio v na **Árvore de BP**.
- ▶ **Arestas de cruzamento** (cross edges): todas as outras arestas.

Classificação de arestas

Busca em profundidade pode ser usada para classificar arestas de um grafo $G = (V, E)$.

Ela classifica as arestas em quatro tipos:

- ▶ **Arestas da árvore** (tree edges): arestas que pertencem à Floresta de BP.
- ▶ **Arestas de retorno** (backward edges): arestas (u, v) ligando um vértice u a um ancestral v na **Árvore de BP**.
- ▶ **Arestas de avanço** (forward edges): arestas (u, v) ligando um vértice u a um descendente próprio v na **Árvore de BP**.
- ▶ **Arestas de cruzamento** (cross edges): todas as outras arestas.

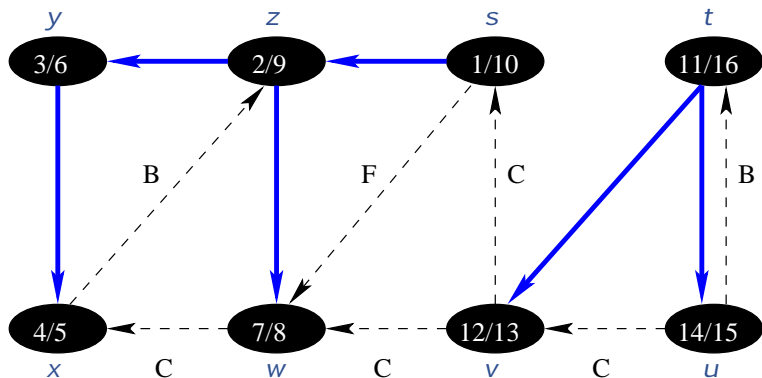
Classificação de arestas

Busca em profundidade pode ser usada para classificar arestas de um grafo $G = (V, E)$.

Ela classifica as arestas em quatro tipos:

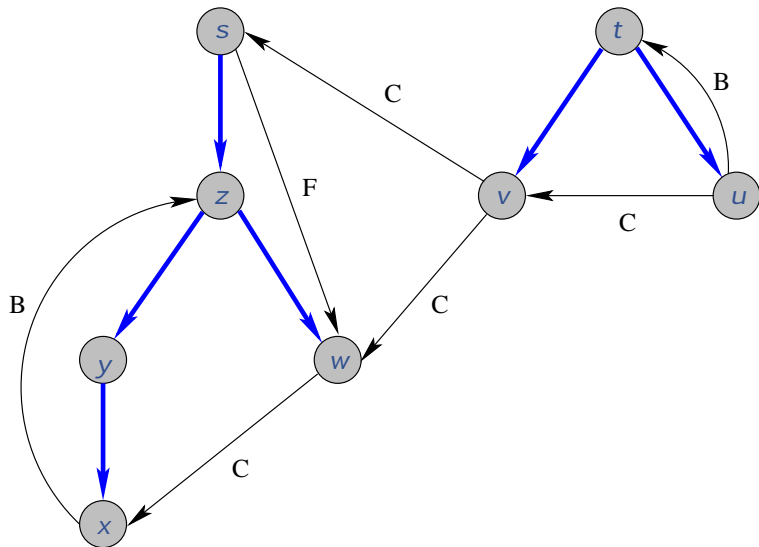
- ▶ **Arestas da árvore** (tree edges): arestas que pertencem à Floresta de BP.
- ▶ **Arestas de retorno** (backward edges): arestas (u, v) ligando um vértice u a um ancestral v na **Árvore de BP**.
- ▶ **Arestas de avanço** (forward edges): arestas (u, v) ligando um vértice u a um descendente próprio v na **Árvore de BP**.
- ▶ **Arestas de cruzamento** (cross edges): todas as outras arestas.

Classificação de arestas



É fácil modificar o algoritmo $\text{DFS}(G)$ para que ele também classifique as arestas de G . (Exercício)

Classificação de arestas



Grafos não direcionados

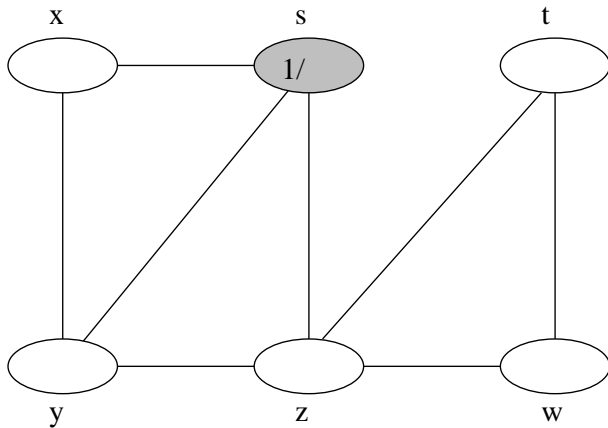
Em grafos não direcionados (u, v) e (v, u) indicam a mesma aresta. A sua classificação depende de quem foi visitado primeiro: u ou v .

Para grafos não direcionados, existem apenas dois tipos de arestas.

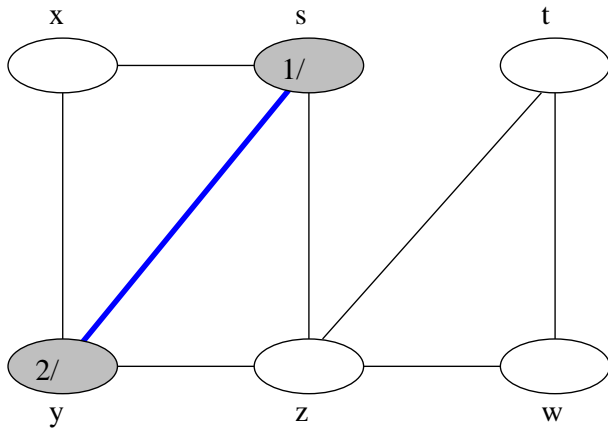
Teorema.

Em uma busca em profundidade sobre um grafo não direcionado G , cada aresta de G ou é **aresta da árvore** ou é **aresta de retorno**.

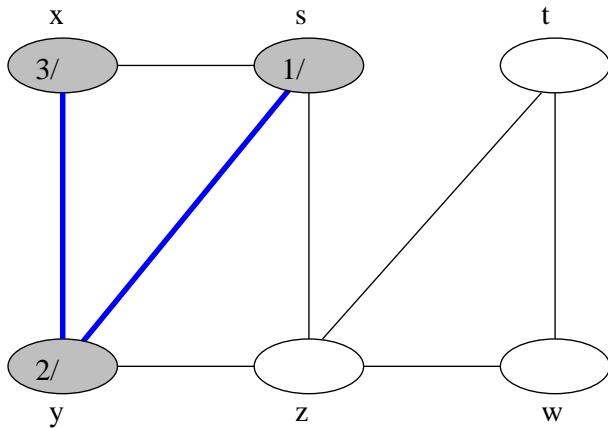
Exemplo



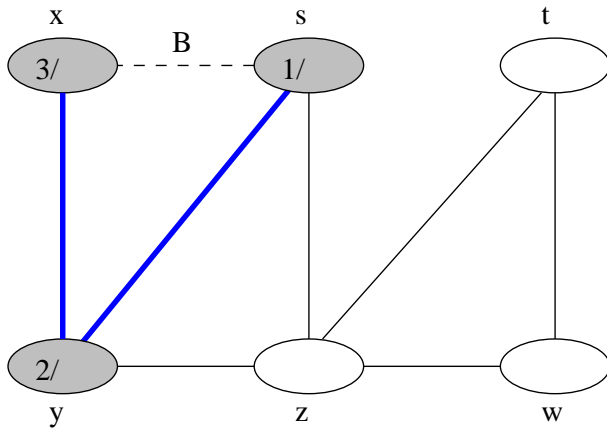
Exemplo



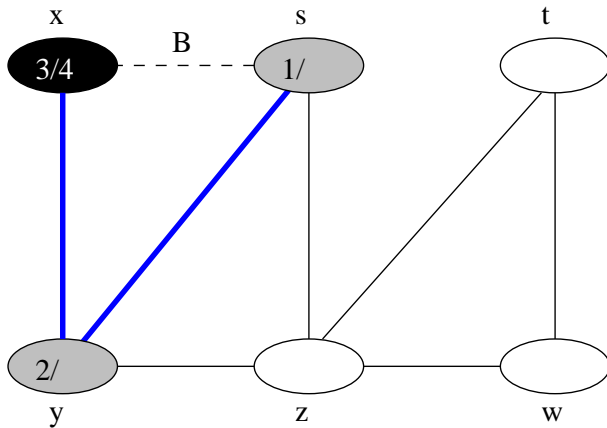
Exemplo



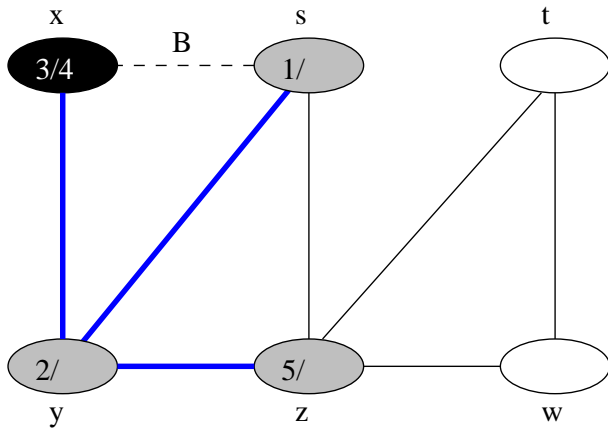
Exemplo



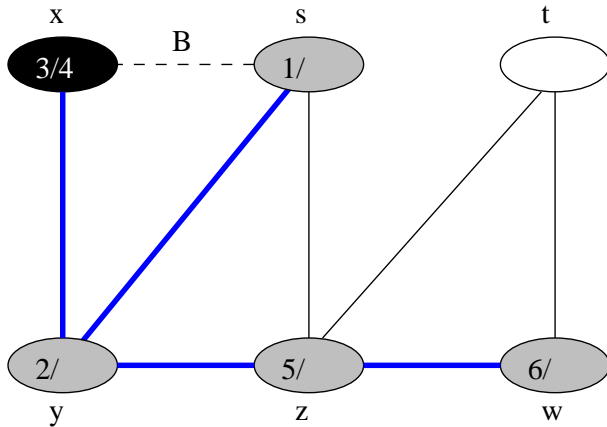
Exemplo



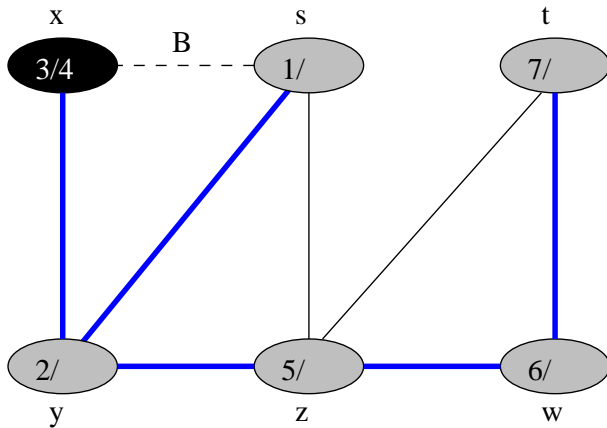
Exemplo



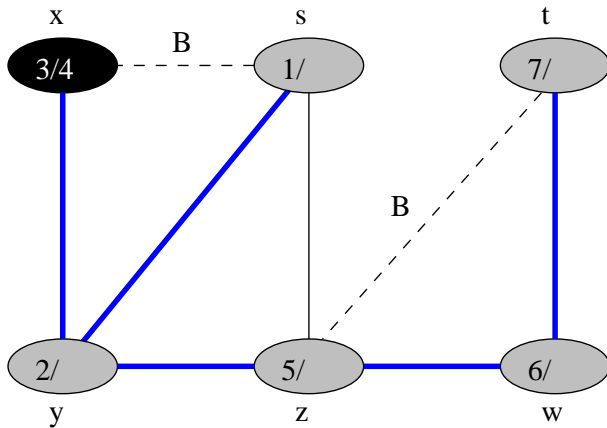
Exemplo



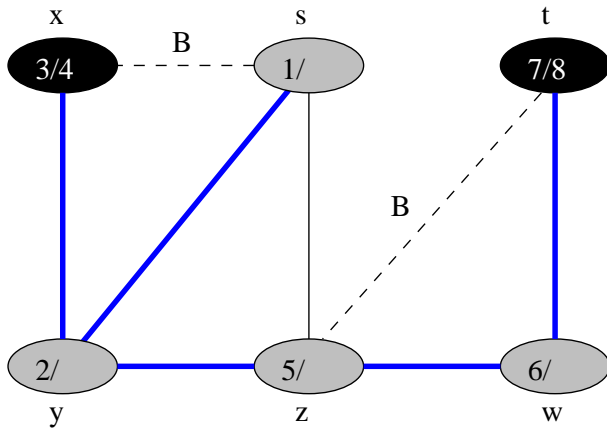
Exemplo



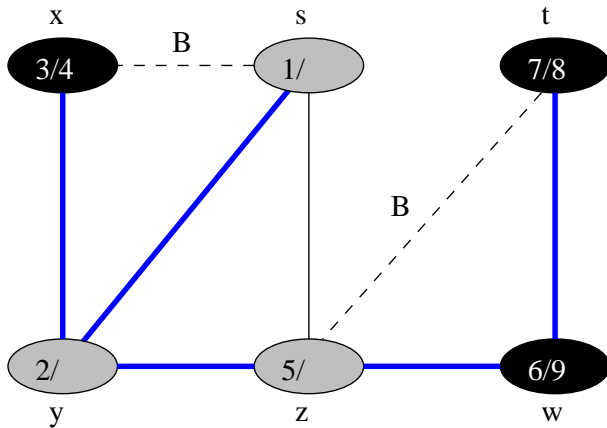
Exemplo



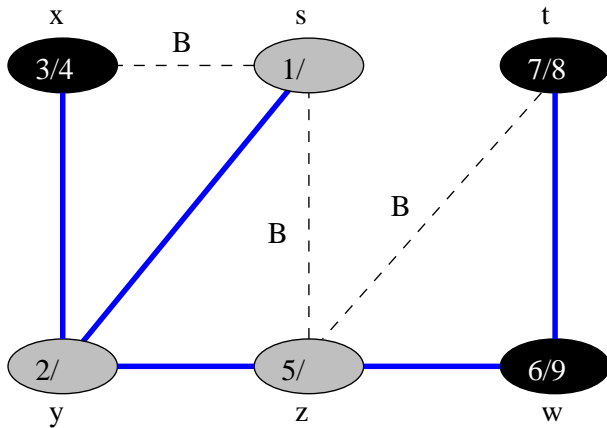
Exemplo



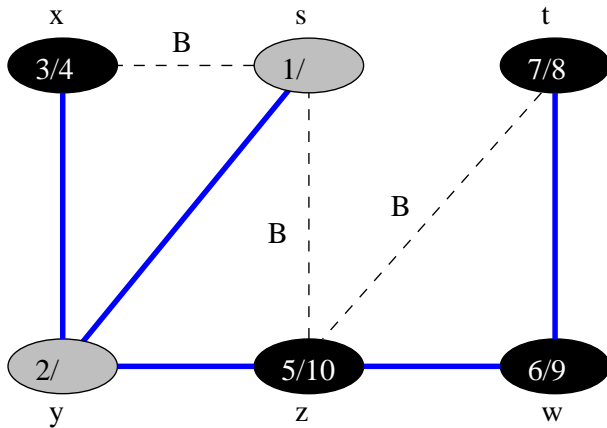
Exemplo



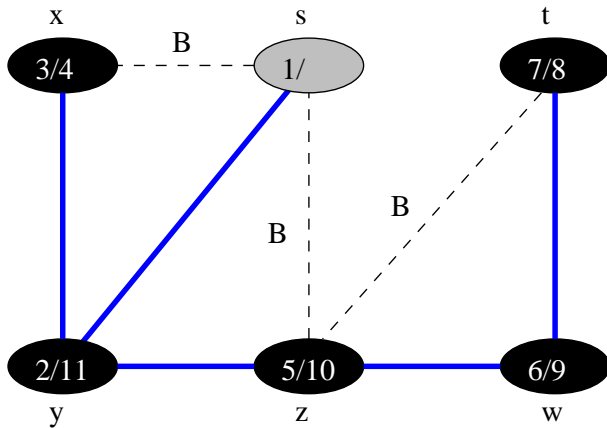
Exemplo



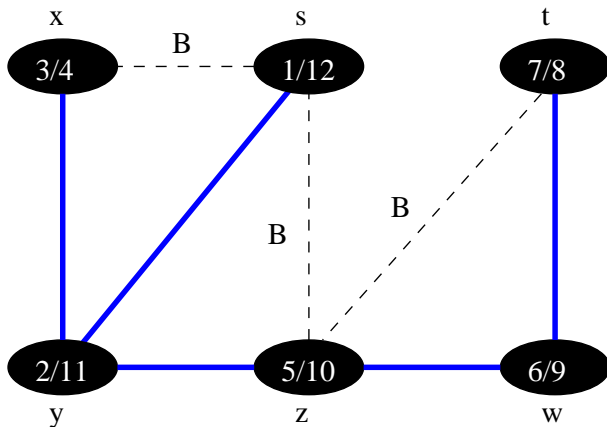
Exemplo



Exemplo



Exemplo

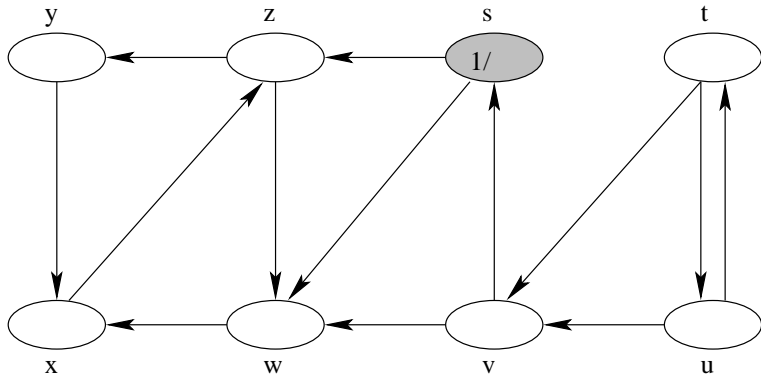


Ordenação Topológica

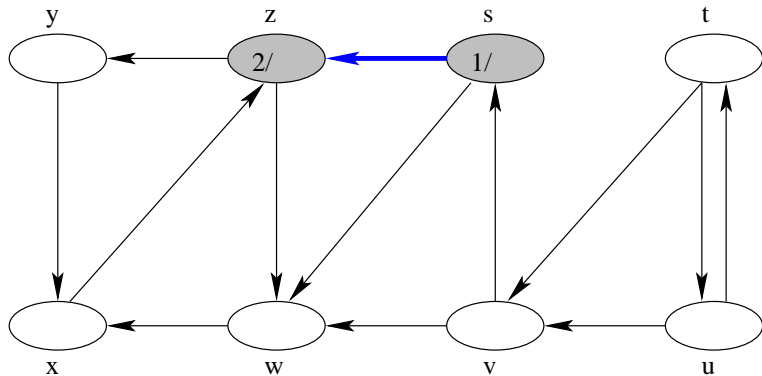
Antes de começar

Vamos rever o nosso exemplo de busca em profundidade em um grafo direcionado.

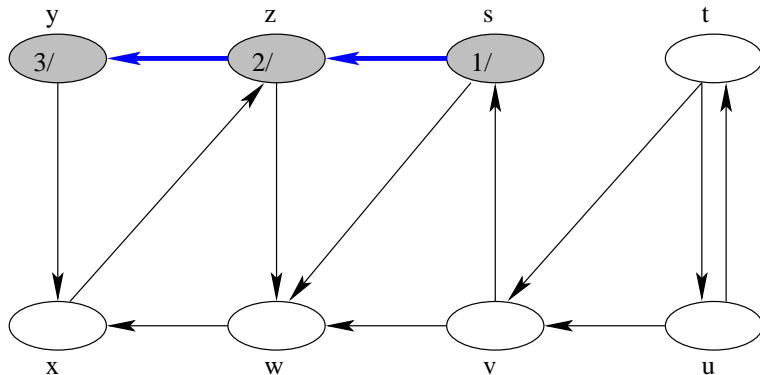
Exemplo DFS



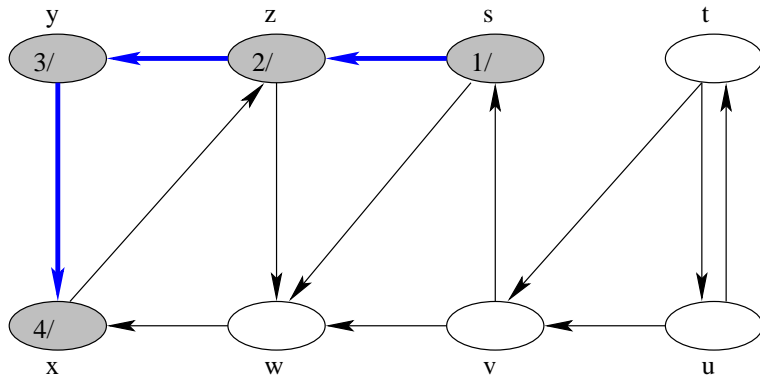
Exemplo DFS



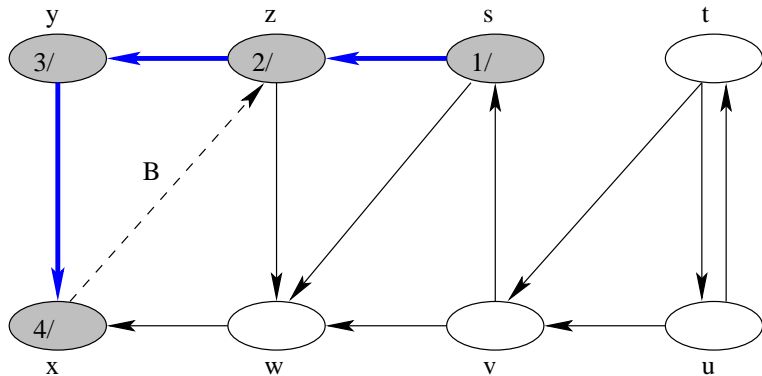
Exemplo DFS



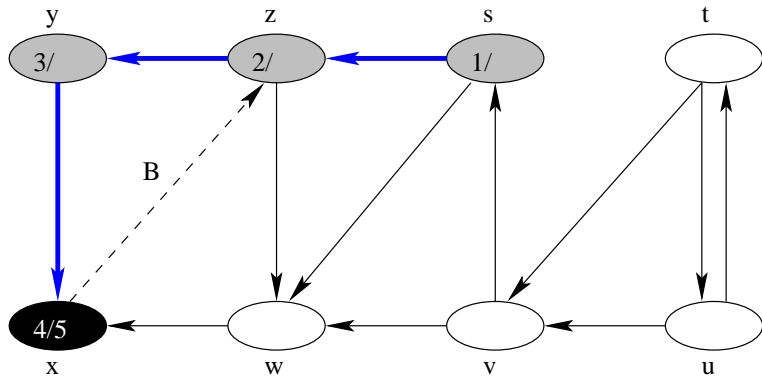
Exemplo DFS



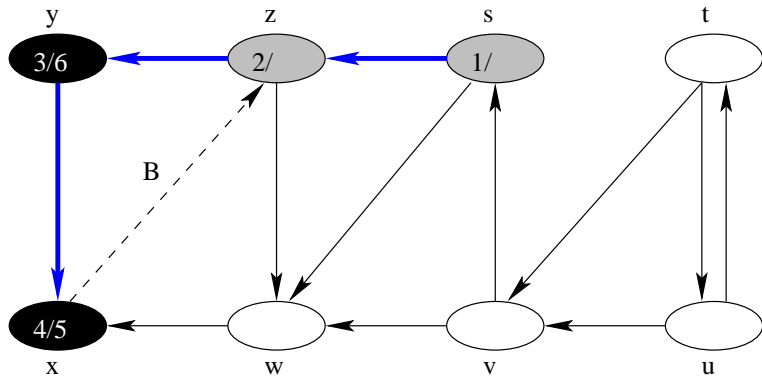
Exemplo DFS



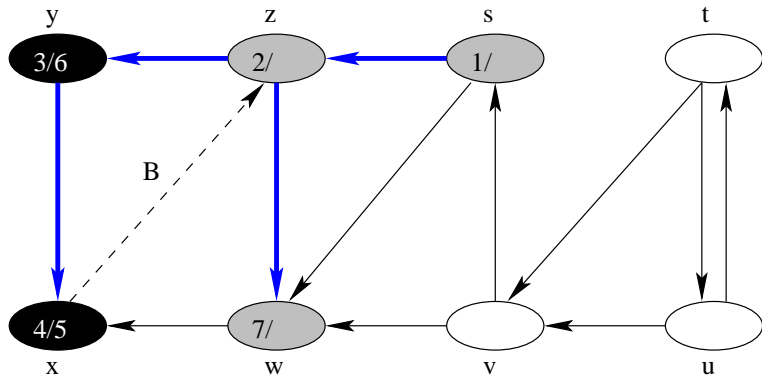
Exemplo DFS



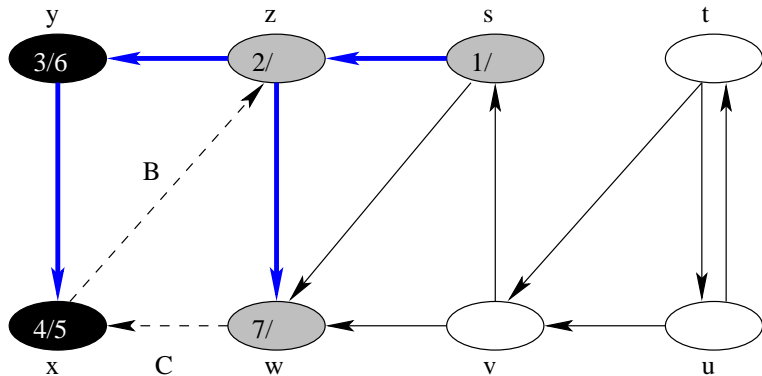
Exemplo DFS



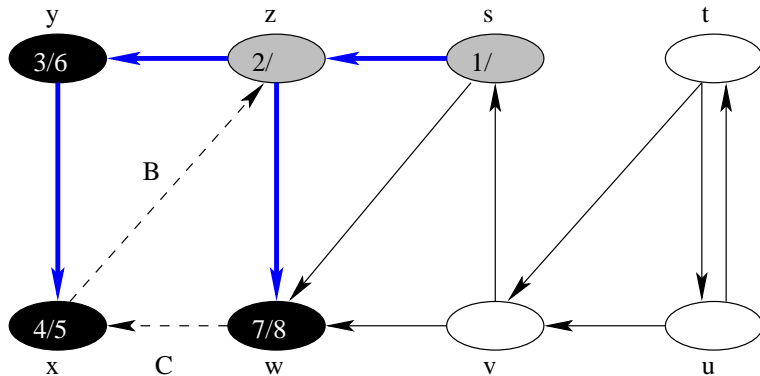
Exemplo DFS



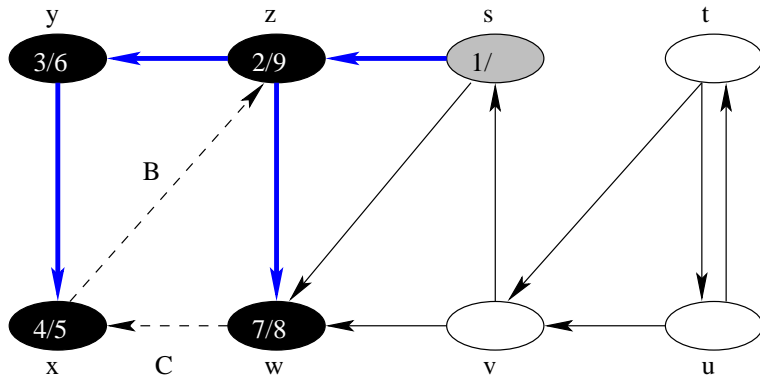
Exemplo DFS



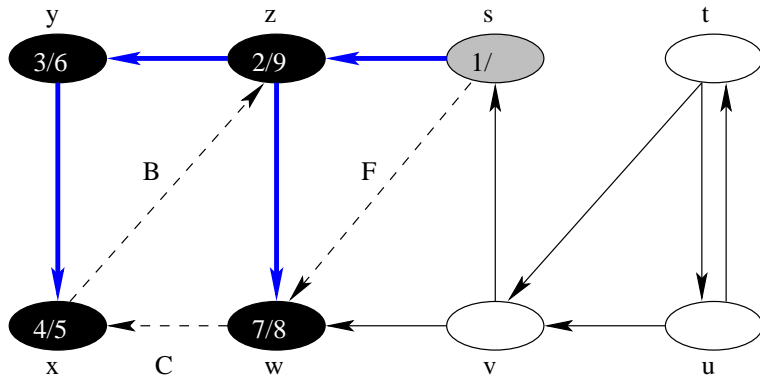
Exemplo DFS



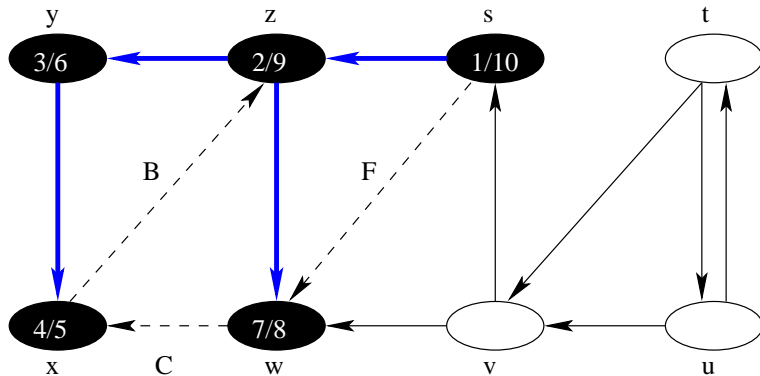
Exemplo DFS



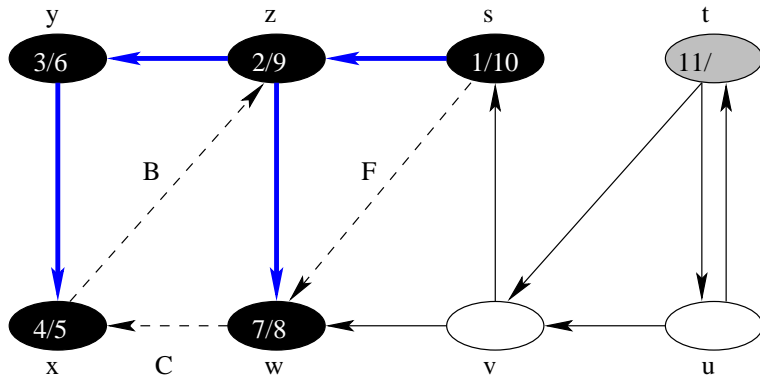
Exemplo DFS



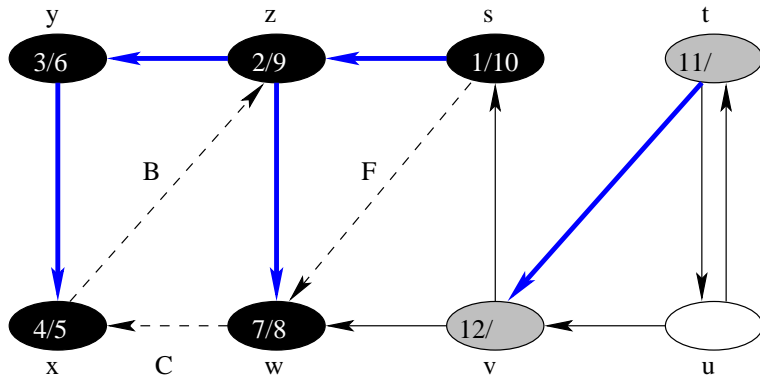
Exemplo DFS



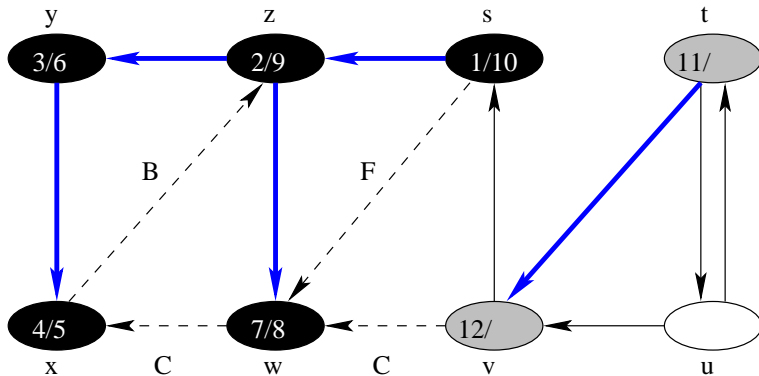
Exemplo DFS



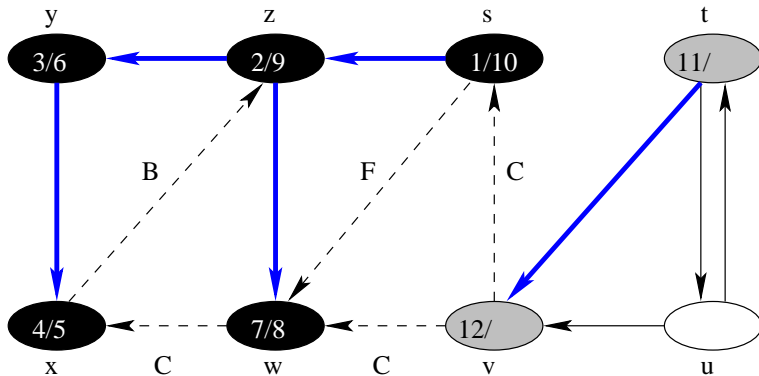
Exemplo DFS



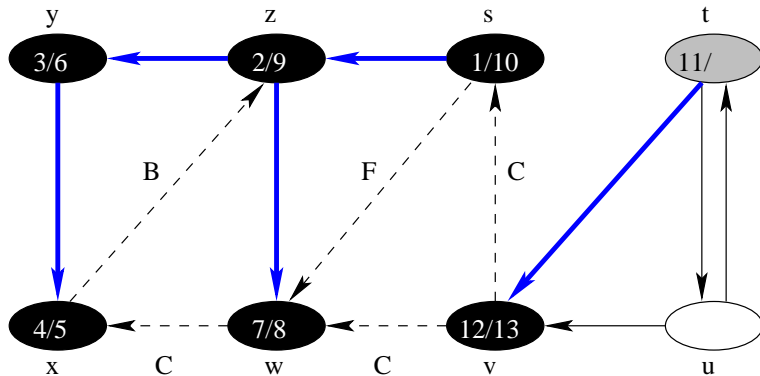
Exemplo DFS



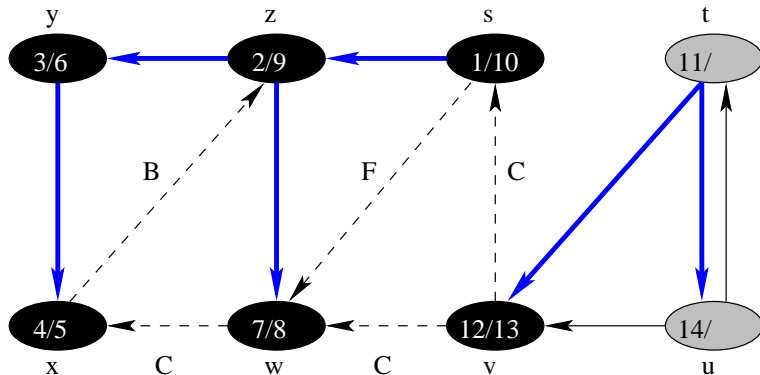
Exemplo DFS



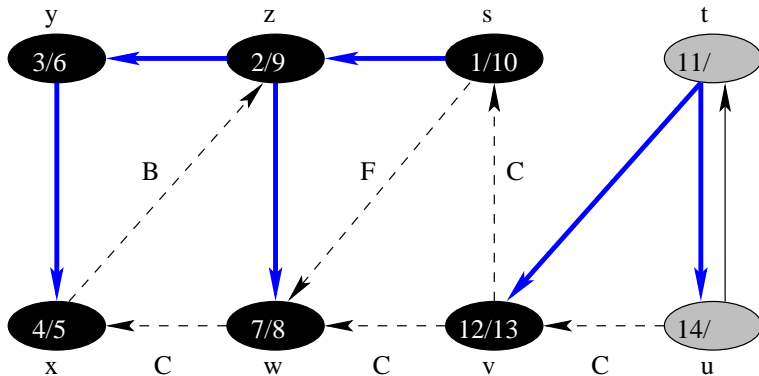
Exemplo DFS



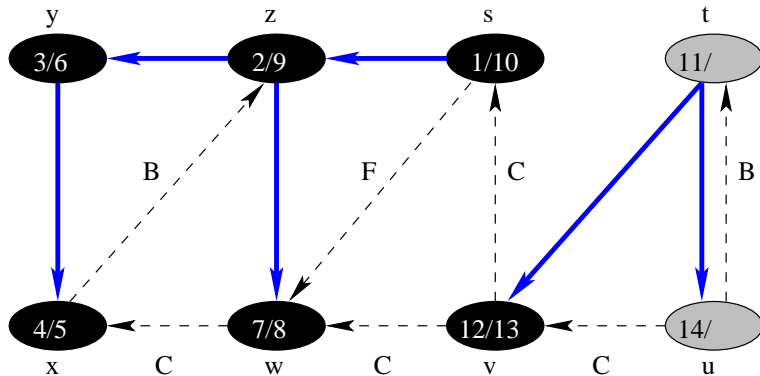
Exemplo DFS



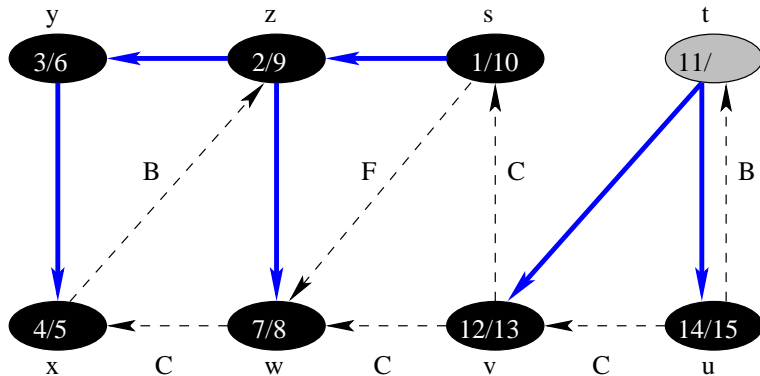
Exemplo DFS



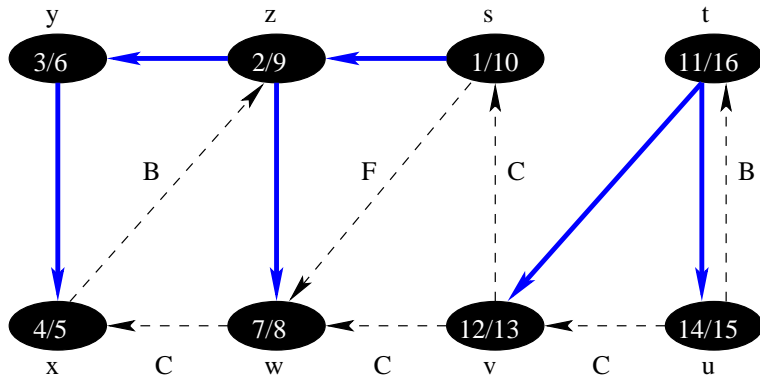
Exemplo DFS



Exemplo DFS



Exemplo DFS

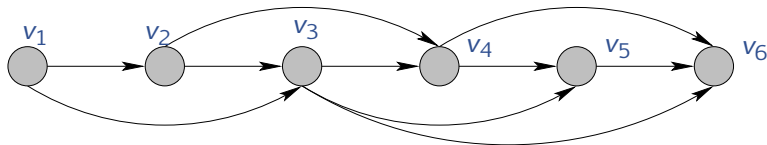


Ordenação Topológica

Uma **ordenação topológica** de um grafo direcionado $G = (V, E)$ é um arranjo linear dos vértices de G

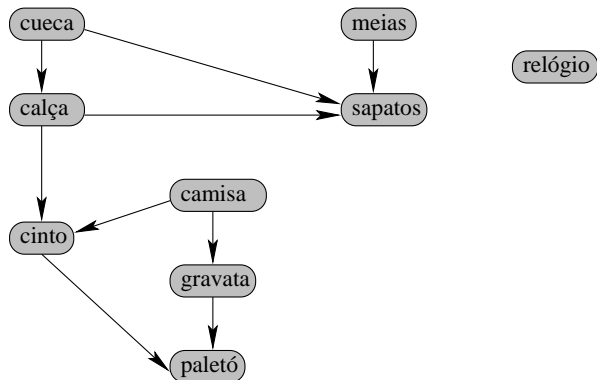
$$v_1, v_2, v_3, \dots, v_{n-2}, v_{n-1}, v_n$$

tal que se (v_i, v_j) é uma aresta de G , então $i < j$.



Ordenação Topológica

Ordenação topológica é usada em aplicações onde eventos ou tarefas têm precedência sobre outras.



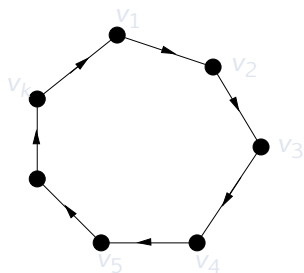
Ordenação Topológica



Ordenação Topológica

- ▶ Nem todo grafo direcionado possui uma ordenação topológica.

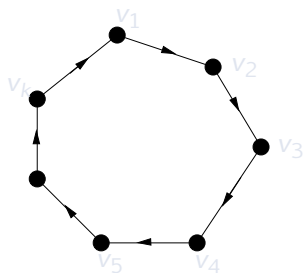
Por exemplo, um **ciclo direcionado** não possui uma ordenação topológica.



- ▶ Um grafo direcionado $G = (V, E)$ é **acíclico** se **não** contém um ciclo direcionado.

Ordenação Topológica

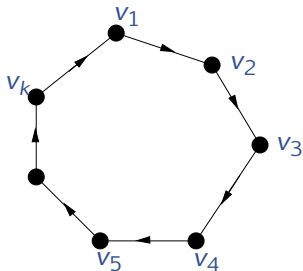
- ▶ Nem todo grafo direcionado possui uma ordenação topológica.
Por exemplo, um **ciclo direcionado** não possui uma ordenação topológica.



- ▶ Um grafo direcionado $G = (V, E)$ é **acíclico** se **não** contém um ciclo direcionado.

Ordenação Topológica

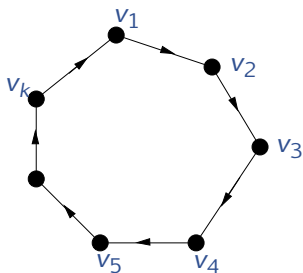
- ▶ Nem todo grafo direcionado possui uma ordenação topológica.
Por exemplo, um **ciclo direcionado** não possui uma ordenação topológica.



- ▶ Um grafo direcionado $G = (V, E)$ é **acíclico** se **não** contém um ciclo direcionado.

Ordenação Topológica

- ▶ Nem todo grafo direcionado possui uma ordenação topológica.
Por exemplo, um **ciclo direcionado** não possui uma ordenação topológica.



- ▶ Um **grafo direcionado** $G = (V, E)$ é **acíclico** se **não** contém um ciclo direcionado.

Grafo Direcionado Acíclico

Teorema. Um grafo direcionado G é **acíclico** se e somente se possui uma **ordenação topológica**.

Prova.

Obviamente, se G possui uma **ordenação topológica** então G é **acíclico**.

Vamos mostrar a recíproca.

Definição

Uma **fonte** é um vértice com **grau de entrada** igual a zero.

Um **sorvedouro** é um vértice com **grau de saída** igual a zero.

Grafo Direcionado Acíclico

Teorema. Um grafo direcionado G é **acíclico** se e somente se possui uma **ordenação topológica**.

Prova.

Obviamente, se G possui uma **ordenação topológica** então G é **acíclico**.

Vamos mostrar a recíproca.

Definição

Uma **fonte** é um vértice com **grau de entrada** igual a **zero**.

Um **sorvedouro** é um vértice com **grau de saída** igual a **zero**.

Grafo Direcionado Acíclico

Teorema. Um grafo direcionado G é **acíclico** se e somente se possui uma **ordenação topológica**.

Prova.

Obviamente, se G possui uma **ordenação topológica** então G é **acíclico**.

Vamos mostrar a recíproca.

Definição

Uma **fonte** é um vértice com **grau de entrada** igual a **zero**.

Um **sorvedouro** é um vértice com **grau de saída** igual a **zero**.

Grafo Direcionado Acíclico

Teorema. Um grafo direcionado G é **acíclico** se e somente se possui uma **ordenação topológica**.

Prova.

Obviamente, se G possui uma **ordenação topológica** então G é **acíclico**.

Vamos mostrar a recíproca.

Definição

Uma **fonte** é um vértice com **grau de entrada** igual a **zero**.

Um **sorvedouro** é um vértice com **grau de saída** igual a **zero**.

Grafo Direcionado Acíclico

Teorema. Um grafo direcionado G é **acíclico** se e somente se possui uma **ordenação topológica**.

Prova.

Obviamente, se G possui uma **ordenação topológica** então G é **acíclico**.

Vamos mostrar a recíproca.

Definição

Uma **fonte** é um vértice com **grau de entrada** igual a **zero**.

Um **sorvedouro** é um vértice com **grau de saída** igual a **zero**.

Grafo Direcionado Acíclico

Lema. Todo grafo direcionado acíclico G possui uma fonte e um sorvedouro.

Prova. Seja P um caminho mais longo em G e sejam s o início e t o término de P . Claramente, s é uma fonte e t é um sorvedouro. □

Agora para terminar a prova do teorema, usamos indução em $n := |V|$ para mostrar que todo grafo acíclico $G = (V, E)$ possui uma ordenação topológica.

Grafo Direcionado Acíclico

Lema. Todo grafo direcionado acíclico G possui uma fonte e um sorvedouro.

Prova. Seja P um caminho mais longo em G e sejam s o início e t o término de P . Claramente, s é uma fonte e t é um sorvedouro. □

Agora para terminar a prova do teorema, usamos indução em $n := |V|$ para mostrar que todo grafo acíclico $G = (V, E)$ possui uma ordenação topológica.

Grafo Direcionado Acíclico

Lema. Todo grafo direcionado acíclico G possui uma fonte e um sorvedouro.

Prova. Seja P um caminho mais longo em G e sejam s o início e t o término de P . Claramente, s é uma fonte e t é um sorvedouro. □

Agora para terminar a prova do teorema, usamos indução em $n := |V|$ para mostrar que todo grafo acíclico $G = (V, E)$ possui uma ordenação topológica.

Grafo Direcionado Acíclico

Base: se $n = 1$ então a sequência v_1 é uma ordenação topológica de G onde $V = \{v_1\}$.

Hipótese de indução: suponha que todo grafo acíclico com menos de n vértices possui uma ordenação topológica.

Passo de indução: pelo Lema acima, G possui um sorvedouro v_n . O grafo $G - v_n$ é acíclico e pela HI possui uma ordenação topológica v_1, \dots, v_{n-1} .

Logo,

v_1, v_2, \dots, v_n

é uma ordenação topológica de G .

Grafo Direcionado Acíclico

Base: se $n = 1$ então a sequência v_1 é uma ordenação topológica de G onde $V = \{v_1\}$.

Hipótese de indução: suponha que todo grafo acíclico com menos de n vértices possui uma ordenação topológica.

Passo de indução: pelo Lema acima, G possui um sorvedouro v_n . O grafo $G - v_n$ é acíclico e pela HI possui uma ordenação topológica v_1, \dots, v_{n-1} .

Logo,

v_1, v_2, \dots, v_n

é uma ordenação topológica de G .

Grafo Direcionado Acíclico

Base: se $n = 1$ então a sequência v_1 é uma ordenação topológica de G onde $V = \{v_1\}$.

Hipótese de indução: suponha que todo grafo acíclico com menos de n vértices possui uma ordenação topológica.

Passo de indução: pelo Lema acima, G possui um sorvedouro v_n . O grafo $G - v_n$ é acíclico e pela HI possui uma ordenação topológica v_1, \dots, v_{n-1} .

Logo,

v_1, v_2, \dots, v_n

é uma ordenação topológica de G .

Grafo Direcionado Acíclico

Base: se $n = 1$ então a sequência v_1 é uma ordenação topológica de G onde $V = \{v_1\}$.

Hipótese de indução: suponha que todo grafo acíclico com menos de n vértices possui uma ordenação topológica.

Passo de indução: pelo Lema acima, G possui um sorvedouro v_n . O grafo $G - v_n$ é acíclico e pela HI possui uma ordenação topológica v_1, \dots, v_{n-1} .

Logo,

v_1, v_2, \dots, v_n

é uma ordenação topológica de G .

Grafo Direcionado Acíclico

Baseado na prova anterior, pode-se projetar por indução um algoritmo para obter uma ordenação topológica de um grafo direcionado **acíclico** G .

- ▶ Encontre um sorvedouro v_n de G .
- ▶ Recursivamente encontre uma ordenação topológica v_1, \dots, v_{n-1} de $G - v_n$.
- ▶ Devolva v_1, v_2, \dots, v_n .

Complexidade: $O(V^2)$ (análise grosseira)

Em cada nível da recursão gasta-se $O(V)$ para encontrar um sorvedouro. Como há $|V|$ níveis, a complexidade do algoritmo é $O(V^2)$.

Pode-se fazer melhor: $O(V+E)$ (CLRS 22.4-5)

Grafo Direcionado Acíclico

Baseado na prova anterior, pode-se projetar por indução um algoritmo para obter uma ordenação topológica de um grafo direcionado **acíclico** G .

- ▶ Encontre um sorvedouro v_n de G .
- ▶ Recursivamente encontre uma ordenação topológica v_1, \dots, v_{n-1} de $G - v_n$.
- ▶ Devolva v_1, v_2, \dots, v_n .

Complexidade: $O(V^2)$ (análise grosseira)

Em cada nível da recursão gasta-se $O(V)$ para encontrar um sorvedouro. Como há $|V|$ níveis, a complexidade do algoritmo é $O(V^2)$.

Pode-se fazer melhor: $O(V+E)$ (CLRS 22.4-5)

Grafo Direcionado Acíclico

Baseado na prova anterior, pode-se projetar por indução um algoritmo para obter uma ordenação topológica de um grafo direcionado **acíclico** G .

- ▶ Encontre um sorvedouro v_n de G .
- ▶ Recursivamente encontre uma ordenação topológica v_1, \dots, v_{n-1} de $G - v_n$.
- ▶ Devolva v_1, v_2, \dots, v_n .

Complexidade: $O(V^2)$ (análise grosseira)

Em cada nível da recursão gasta-se $O(V)$ para encontrar um sorvedouro. Como há $|V|$ níveis, a complexidade do algoritmo é $O(V^2)$.

Pode-se fazer melhor: $O(V+E)$ (CLRS 22.4-5)

Grafo Direcionado Acíclico

Baseado na prova anterior, pode-se projetar por indução um algoritmo para obter uma ordenação topológica de um grafo direcionado **acíclico** G .

- ▶ Encontre um sorvedouro v_n de G .
- ▶ Recursivamente encontre uma ordenação topológica v_1, \dots, v_{n-1} de $G - v_n$.
- ▶ Devolva v_1, v_2, \dots, v_n .

Complexidade: $O(V^2)$ (análise grosseira)

Em cada nível da recursão gasta-se $O(V)$ para encontrar um sorvedouro. Como há $|V|$ níveis, a complexidade do algoritmo é $O(V^2)$.

Pode-se fazer melhor: $O(V+E)$ (CLRS 22.4-5)

Grafo Direcionado Acíclico

Baseado na prova anterior, pode-se projetar por indução um algoritmo para obter uma ordenação topológica de um grafo direcionado **acíclico** G .

- ▶ Encontre um sorvedouro v_n de G .
- ▶ Recursivamente encontre uma ordenação topológica v_1, \dots, v_{n-1} de $G - v_n$.
- ▶ Devolva v_1, v_2, \dots, v_n .

Complexidade: $O(V^2)$ (análise grosseira)

Em cada nível da recursão gasta-se $O(V)$ para encontrar um sorvedouro. Como há $|V|$ níveis, a complexidade do algoritmo é $O(V^2)$.

Pode-se fazer melhor: $O(V+E)$ (CLRS 22.4-5)

Grafo Direcionado Acíclico

Baseado na prova anterior, pode-se projetar por indução um algoritmo para obter uma ordenação topológica de um grafo direcionado **acíclico** G .

- ▶ Encontre um sorvedouro v_n de G .
- ▶ Recursivamente encontre uma ordenação topológica v_1, \dots, v_{n-1} de $G - v_n$.
- ▶ Devolva v_1, v_2, \dots, v_n .

Complexidade: $O(V^2)$ (análise grosseira)

Em cada nível da recursão gasta-se $O(V)$ para encontrar um sorvedouro. Como há $|V|$ níveis, a complexidade do algoritmo é $O(V^2)$.

Pode-se fazer melhor: $O(V+E)$ (CLRS 22.4-5)

Algoritmo baseado em DFS

Vamos projetar um algoritmo linear (i.e. $O(V + E)$) para encontrar uma ordenação topológica de um grafo acíclico $G = (V, E)$.

Ideia: considere o primeiro vértice u que foi finalizado (i.e. recebeu cor preta) em uma busca em profundidade de G . Suponha que existe alguma aresta (u, v) saindo de u (ou seja, $v \in \text{Adj}[u]$).

Como u é o primeiro vértice a ser finalizado, então v já foi visitado (tem cor cinza). Pela propriedade da busca em profundidade, todos os vértices cinzas estão numa árvore e portanto v é um ancestral de u . Mas isto significa que existe um ciclo direcionado formado pelo caminho na árvore de v a u e pela aresta (u, v) , o que é uma contradição. Logo, v é um sorvedouro.

Algoritmo baseado em DFS

Vamos projetar um algoritmo linear (i.e. $O(V + E)$) para encontrar uma ordenação topológica de um grafo acíclico $G = (V, E)$.

Ideia: considere o primeiro vértice u que foi **finalizado** (i.e. recebeu cor preta) em uma **busca em profundidade** de G . Suponha que existe alguma aresta (u, v) saindo de u (ou seja, $v \in \text{Adj}[u]$).

Como u é o primeiro vértice a ser finalizado, então v já foi visitado (tem cor cinza). Pela propriedade da busca em profundidade, todos os vértices cinzas estão numa árvore e portanto v é um ancestral de u . Mas isto significa que existe um **ciclo direcionado** formado pelo caminho na árvore de v a u e pela aresta (u, v) , o que é uma contradição. Logo, v é um sorvedouro.

Algoritmo baseado em DFS

Vamos projetar um algoritmo linear (i.e. $O(V + E)$) para encontrar uma ordenação topológica de um grafo acíclico $G = (V, E)$.

Ideia: considere o primeiro vértice u que foi **finalizado** (i.e. recebeu cor preta) em uma **busca em profundidade** de G . Suponha que existe alguma aresta (u, v) saindo de u (ou seja, $v \in \text{Adj}[u]$).

Como u é o primeiro vértice a ser finalizado, então v já foi visitado (tem cor cinza). Pela propriedade da busca em profundidade, todos os vértices cinzas estão numa árvore e portanto v é um ancestral de u . Mas isto significa que existe um **ciclo direcionado** formado pelo caminho na árvore de v a u e pela aresta (u, v) , o que é uma contradição. Logo, v é um sorvedouro.

Algoritmo baseado em DFS

Continuando a busca, toda vez que vértice é finalizado, este só pode ser adjacente a vértices **finalizados** (cor preta) anteriormente.

Logo, se colocarmos os vértices em **ordem decrescente de tempo de finalização**, obtemos uma ordenação topológica de G .

Algoritmo baseado em DFS

Continuando a busca, toda vez que vértice é finalizado, este só pode ser adjacente a vértices **finalizados** (cor preta) anteriormente.

Logo, se colocarmos os vértices em **ordem decrescente de tempo de finalização**, obtemos uma ordenação topológica de G .

Algoritmo baseado em DFS

Recebe um grafo direcionado **acíclico** G e devolve uma **ordenação topológica** de G .

TOPOLOGICAL-SORT(G)

- 1 Execute DFS(G) para calcular $f[u]$ para cada vértice u
- 2 À medida que cada vértice for finalizado, coloque-o no **início** de uma lista ligada
- 3 Devolva a lista ligada resultante

Outro modo de ver a linha 2 é:

Imprima os vértices em **ordem decrescente** de $f[v]$.

Algoritmo baseado em DFS

Recebe um grafo direcionado **acíclico** G e devolve uma **ordenação topológica** de G .

TOPOLOGICAL-SORT(G)

- 1 Execute DFS(G) para calcular $f[u]$ para cada vértice u
- 2 À medida que cada vértice for finalizado, coloque-o no **início** de uma lista ligada
- 3 Devolva a lista ligada resultante

Outro modo de ver a linha 2 é:

Imprima os vértices em **ordem decrescente** de $f[v]$.

Exemplo



Complexidade de tempo

TOPOLOGICAL-SORT(G)

- 1 Execute DFS(G) para calcular $f[u]$ para cada vértice u
- 2 À medida que cada vértice for finalizado, coloque-o no início de uma lista ligada
- 3 Devolva a lista ligada resultante

A execução de DFS(G) consome tempo $O(V + E)$. Além disso, uma inserção na lista ligada consome tempo $O(1)$ e há exatamente $|V|$ inserções.

Logo, a complexidade de tempo de TOPOLOGICAL-SORT é $O(V + E)$.

Agora falta mostrar que TOPOLOGICAL-SORT funciona.

Complexidade de tempo

TOPOLOGICAL-SORT(G)

- 1 Execute $\text{DFS}(G)$ para calcular $f[u]$ para cada vértice u
- 2 À medida que cada vértice for finalizado, coloque-o no início de uma lista ligada
- 3 Devolva a lista ligada resultante

A execução de $\text{DFS}(G)$ consome tempo $O(V + E)$. Além disso, uma inserção na lista ligada consome tempo $O(1)$ e há exatamente $|V|$ inserções.

Logo, a complexidade de tempo de TOPOLOGICAL-SORT é $O(V + E)$.

Agora falta mostrar que TOPOLOGICAL-SORT funciona.

Lema.

Um grafo direcionado G é **acíclico** se e somente se em uma **busca em profundidade** de G **não** aparecem **arestas de retorno**.

Prova:

Suponha que (u, v) é uma **aresta de retorno**.

Então v é um ancestral de u na **Floresta de BP**.

Portanto, existe um caminho de v a u que juntamente com (u, v) forma um ciclo direcionado. Logo, G não é acíclico.

Lema.

Um grafo direcionado G é **acíclico** se e somente se em uma **busca em profundidade** de G **não** aparecem **arestas de retorno**.

Prova:

Suponha que (u, v) é uma **aresta de retorno**.

Então v é um ancestral de u na **Floresta de BP**.

Portanto, existe um caminho de v a u que juntamente com (u, v) forma um ciclo direcionado. Logo, G não é acíclico.

Lema.

Um grafo direcionado G é **acíclico** se e somente se em uma **busca em profundidade** de G **não** aparecem **arestas de retorno**.

Prova:

Suponha que (u, v) é uma **aresta de retorno**.

Então v é um ancestral de u na **Floresta de BP**.

Portanto, existe um caminho de v a u que juntamente com (u, v) forma um ciclo direcionado. Logo, G não é acíclico.

Lema.

Um grafo direcionado G é acíclico se e somente se em uma busca em profundidade de G não aparecem arestas de retorno.

Prova:

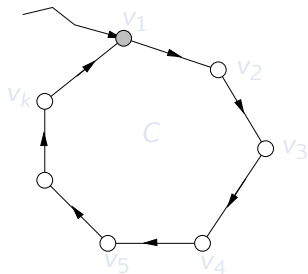
Suponha que (u, v) é uma aresta de retorno.

Então v é um ancestral de u na Floresta de BP.

Portanto, existe um caminho de v a u que juntamente com (u, v) forma um ciclo direcionado. Logo, G não é acíclico.

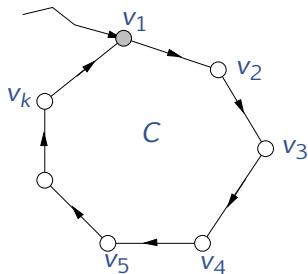
Correção

Agora suponha que G contém um **ciclo direcionado** C .



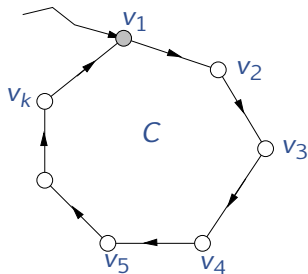
Suponha que v_1 é o primeiro vértice de C a ser descoberto. Então no instante $d[v_1]$ existe um **caminho branco** de v_1 a v_k . Pelo **Teorema do Caminho Branco**, v_k torna-se um **descendente** de v_1 e portanto, (v_k, v_1) torna-se uma aresta de retorno.

Agora suponha que G contém um **ciclo direcionado** C .



Suponha que v_1 é o primeiro vértice de C a ser descoberto. Então no instante $d[v_1]$ existe um **caminho branco** de v_1 a v_k . Pelo **Teorema do Caminho Branco**, v_k torna-se um **descendente** de v_1 e portanto, (v_k, v_1) torna-se uma aresta de retorno.

Agora suponha que G contém um **ciclo direcionado** C .

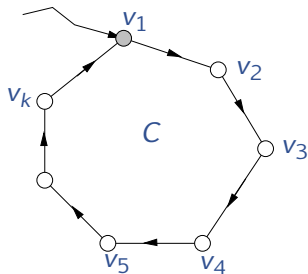


Suponha que v_1 é o primeiro vértice de C a ser descoberto.

Então no instante $d[v_1]$ existe um **caminho branco** de v_1 a v_k .

Pelo **Teorema do Caminho Branco**, v_k torna-se um **descendente** de v_1 e portanto, (v_k, v_1) torna-se uma aresta de retorno.

Agora suponha que G contém um **ciclo direcionado** C .

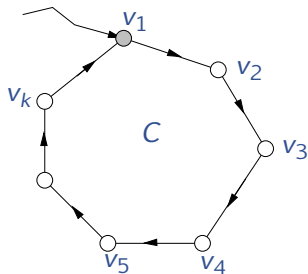


Suponha que v_1 é o primeiro vértice de C a ser descoberto.

Então no instante $d[v_1]$ existe um **caminho branco** de v_1 a v_k .

Pelo **Teorema do Caminho Branco**, v_k torna-se um **descendente** de v_1 e portanto, (v_k, v_1) torna-se uma aresta de retorno.

Agora suponha que G contém um **ciclo direcionado** C .



Suponha que v_1 é o primeiro vértice de C a ser descoberto. Então no instante $d[v_1]$ existe um **caminho branco** de v_1 a v_k . Pelo **Teorema do Caminho Branco**, v_k torna-se um **descendente** de v_1 e portanto, (v_k, v_1) torna-se uma aresta de retorno.

Lembre que `TOPOLOGICAL-SORT` imprime os vértices em ordem **decrecente** de $f[\]$.

Para mostrar que o algoritmo funciona, basta mostrar que se (u, v) é uma aresta de G , então $f[v] < f[u]$.

Considere o instante em que (u, v) é examinada.

Neste instante, v não pode ser **cinza** pois senão (u, v) seria uma aresta de retorno.

Logo, v é **branco** ou **preto**.

Lembre que `TOPOLOGICAL-SORT` imprime os vértices em ordem **decrecente** de $f[\]$.

Para mostrar que o algoritmo funciona, basta mostrar que se (u, v) é uma aresta de G , então $f[v] < f[u]$.

Considere o instante em que (u, v) é examinada.

Neste instante, v não pode ser **cinza** pois senão (u, v) seria uma aresta de retorno.

Logo, v é **branco** ou **preto**.

Lembre que `TOPOLOGICAL-SORT` imprime os vértices em ordem **decrecente** de $f[\]$.

Para mostrar que o algoritmo funciona, basta mostrar que se (u, v) é uma aresta de G , então $f[v] < f[u]$.

Considere o instante em que (u, v) é examinada.

Neste instante, v não pode ser **cinza** pois senão (u, v) seria uma aresta de retorno.

Logo, v é **branco** ou **preto**.

Lembre que `TOPOLOGICAL-SORT` imprime os vértices em ordem **decrecente** de $f[\]$.

Para mostrar que o algoritmo funciona, basta mostrar que se (u, v) é uma aresta de G , então $f[v] < f[u]$.

Considere o instante em que (u, v) é examinada.

Neste instante, v não pode ser **cinza** pois senão (u, v) seria uma aresta de retorno.

Logo, v é **branco** ou **preto**.

- ▶ Se v é branco, então v é descendente de u e portanto $f[v] < f[u]$.
- ▶ Se v é preto, então v já foi finalizado e $f[v]$ foi definido. Por outro lado u ainda não foi finalizado. Logo, $f[v] < f[u]$.

Portanto, TOPOLOGICAL-SORT funciona corretamente.

- ▶ Se v é branco, então v é descendente de u e portanto $f[v] < f[u]$.
- ▶ Se v é preto, então v já foi finalizado e $f[v]$ foi definido. Por outro lado u ainda não foi finalizado. Logo, $f[v] < f[u]$.

Portanto, TOPOLOGICAL-SORT funciona corretamente.

- ▶ Se v é branco, então v é descendente de u e portanto $f[v] < f[u]$.
- ▶ Se v é preto, então v já foi finalizado e $f[v]$ foi definido. Por outro lado u ainda não foi finalizado. Logo, $f[v] < f[u]$.

Portanto, TOPOLOGICAL-SORT funciona corretamente.

- ▶ Se v é branco, então v é descendente de u e portanto $f[v] < f[u]$.
- ▶ Se v é preto, então v já foi finalizado e $f[v]$ foi definido. Por outro lado u ainda não foi finalizado. Logo, $f[v] < f[u]$.

Portanto, `TOPOLOGICAL-SORT` funciona corretamente.

Contagem de caminhos

Contagem de caminhos

Exercício (CLRS 22.4-2). Descreva um algoritmo linear que recebe um grafo direcionado acíclico G e vértices s, t e devolve o **número** de caminhos de s a t em G .

Note que só é preciso contar os caminhos, não exibi-los.

Para simplificar a apresentação, suporemos que o grafo **não possui arestas múltiplas**. Este caso pode ser tratado de modo similar e fica como exercício.

Contagem de caminhos

Ideia: combinar ordenação topológica e programação dinâmica

Seja G um grafo direcionado acíclico. Seja

$p(v)$ = número de caminhos de v a t .

Queremos determinar $p(s)$.

Para isto queremos descobrir uma recorrência para $p(s)$ e de modo, mais geral uma recorrência para $p(v)$.

Contagem de caminhos

Ideia: combinar ordenação topológica e programação dinâmica

Seja G um grafo direcionado acíclico. Seja

$$p(v) = \text{número de caminhos de } v \text{ a } t.$$

Queremos determinar $p(s)$.

Para isto queremos descobrir uma recorrência para $p(s)$ e de modo, mais geral uma recorrência para $p(v)$.

Contagem de caminhos

Ideia: combinar ordenação topológica e programação dinâmica

Seja G um grafo direcionado acíclico. Seja

$$p(v) = \text{número de caminhos de } v \text{ a } t.$$

Queremos determinar $p(s)$.

Para isto queremos descobrir uma recorrência para $p(s)$ e de modo, mais geral uma recorrência para $p(v)$.

Contagem de caminhos

Ideia: combinar ordenação topológica e programação dinâmica

Seja G um grafo direcionado acíclico. Seja

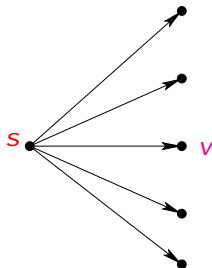
$$p(v) = \text{número de caminhos de } v \text{ a } t.$$

Queremos determinar $p(s)$.

Para isto queremos descobrir uma recorrência para $p(s)$ e de modo, mais geral uma recorrência para $p(v)$.

Contagem de caminhos

Considere $p(v)$ para cada $v \in \text{Adj}[s]$.

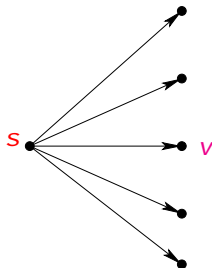


Qual é a relação entre $p(s)$ e estes valores?

$$p(s) = \sum_{v \in \text{Adj}[s]} p(v).$$

Contagem de caminhos

Considere $p(v)$ para cada $v \in \text{Adj}[s]$.

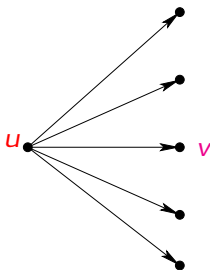


Qual é a relação entre $p(s)$ e estes valores?

$$p(s) = \sum_{v \in \text{Adj}[s]} p(v).$$

Contagem de caminhos

O mesmo vale para qualquer vértice u (em vez de s).

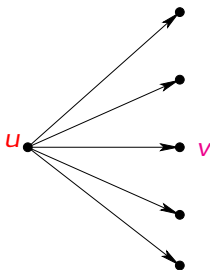


$$p(u) = \sum_{v \in \text{Adj}[u]} p(v).$$

Pergunta: esta recorrência vale se G contiver ciclos?

Contagem de caminhos

O mesmo vale para qualquer vértice u (em vez de s).



$$p(u) = \sum_{v \in \text{Adj}[u]} p(v).$$

Pergunta: esta *recorrência* vale se G contiver ciclos?

Contagem de caminhos

$$p(u) = \begin{cases} 0 & \text{se } u \text{ é um sorvedouro,} \\ \sum_{v \in \text{Adj}[u]} p(v) & \text{caso contrário.} \end{cases}$$

Se fixarmos uma **ordenação topológica** de G , então o valor $p(u)$ depende apenas de valores $p(v)$ onde v **sucede** u .

$$p(u) = \begin{cases} 1 & \text{se } u = t \\ 0 & \text{se } u \text{ sucede } t \text{ ou é sorvedouro} \\ \sum_{v \in \text{Adj}[u]} p(v) & \text{caso contrário} \end{cases}$$

Contagem de caminhos

$$p(u) = \begin{cases} 0 & \text{se } u \text{ é um sorvedouro,} \\ \sum_{v \in \text{Adj}[u]} p(v) & \text{caso contrário.} \end{cases}$$

Se fixarmos uma **ordenação topológica** de G , então o valor $p(u)$ depende apenas de valores $p(v)$ onde v **sucede** u .

$$p(u) = \begin{cases} 1 & \text{se } u = t \\ 0 & \text{se } u \text{ sucede } t \text{ ou é sorvedouro} \\ \sum_{v \in \text{Adj}[u]} p(v) & \text{caso contrário} \end{cases}$$

Contagem de caminhos

CONTA-CAMINHOS(G, s, t) $\triangleright G$ é acíclico

1 para cada $u \in V[G] - \{s\}$ faça

2 $p[u] \leftarrow 0$

3 $p[t] \leftarrow 1$

4 obtenha uma ordenação topológica v_1, v_2, \dots, v_n de G

5 para $i \leftarrow n - 1$ até 1 faça \triangleright em ordem inversa

6 para cada $v \in \text{Adj}[v_i]$ faça

7 $p[v_i] \leftarrow p[v_i] + p[v]$

8 devolva p

Complexidade: $O(V + E)$

Para ver a correção basta provar que no início da linha 5 vale o seguinte invariante: $p[v_i] = p(v_i)$.

Contagem de caminhos

CONTA-CAMINHOS(G, s, t) $\triangleright G$ é acíclico

1 para cada $u \in V[G] - \{s\}$ faça

2 $p[u] \leftarrow 0$

3 $p[t] \leftarrow 1$

4 obtenha uma ordenação topológica v_1, v_2, \dots, v_n de G

5 para $i \leftarrow n - 1$ até 1 faça \triangleright em ordem inversa

6 para cada $v \in \text{Adj}[v_i]$ faça

7 $p[v_i] \leftarrow p[v_i] + p[v]$

8 devolva p

Complexidade: $O(V + E)$

Para ver a correção basta provar que no início da linha 5 vale o seguinte invariante: $p[v_i] = p(v_i)$.

Contagem de caminhos

CONTA-CAMINHOS(G, s, t) $\triangleright G$ é acíclico

1 para cada $u \in V[G] - \{s\}$ faça

2 $p[u] \leftarrow 0$

3 $p[t] \leftarrow 1$

4 obtenha uma ordenação topológica v_1, v_2, \dots, v_n de G

5 para $i \leftarrow n - 1$ até 1 faça \triangleright em ordem inversa

6 para cada $v \in \text{Adj}[v_i]$ faça

7 $p[v_i] \leftarrow p[v_i] + p[v]$

8 devolva p

Complexidade: $O(V + E)$

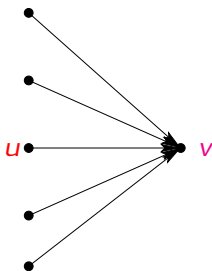
Para ver a correção basta provar que no início da linha 5 vale o seguinte **invariante**: $p[v_i] = p(v_i)$.

Exercício: outra forma de contar os caminhos

Seja G um grafo direcionado acíclico. Seja

$$q(v) = \text{número de caminhos de } s \text{ a } v.$$

Queremos determinar $q(t)$.



Descubra uma recorrência para $q(v)$ que envolve os valores $q(u)$ para u tal que $v \in \text{Adj}[u]$.

Exercício: outra forma de contar os caminhos

Verifique que o algoritmo abaixo produz uma resposta correta.

```
CONTA-CAMINHOS( $G, s, t$ )  ▷  $G$  é acíclico
1  para cada  $v \in V[G] - \{s\}$  faça
2       $q[v] \leftarrow 0$ 
3   $q[s] \leftarrow 1$ 
4  obtenha uma ordenação topológica  $v_1, v_2, \dots, v_n$  de  $G$ 
5  para  $i \leftarrow 1$  até  $n - 1$  faça
6      para cada  $v \in \text{Adj}[v_i]$  faça
7           $q[v] \leftarrow q[v] + q[v_i]$ 
8  devolva  $q$ 
```

Note atentamente a diferença com o algoritmo anterior no modo como os valores $q[v]$ são preenchidos.

Componentes fuertemente conexos

Componentes fortemente conexos (CFC)

- ▶ Uma aplicação clássica de busca em profundidade: decompor um grafo direcionado em seus **componentes fortemente conexos**.
- ▶ Muitos algoritmos em grafos começam com tal decomposição.
- ▶ O algoritmo opera separadamente em cada componente fortemente conexo.
- ▶ As soluções são combinadas de alguma forma.

Componentes fortemente conexos (CFC)

- ▶ Uma aplicação clássica de busca em profundidade: decompor um grafo direcionado em seus **componentes fortemente conexos**.
- ▶ Muitos algoritmos em grafos começam com tal decomposição.
- ▶ O algoritmo opera separadamente em cada componente fortemente conexo.
- ▶ As soluções são combinadas de alguma forma.

Componentes fortemente conexos (CFC)

- ▶ Uma aplicação clássica de busca em profundidade: decompor um grafo direcionado em seus **componentes fortemente conexos**.
- ▶ Muitos algoritmos em grafos começam com tal decomposição.
- ▶ O algoritmo opera separadamente em cada componente fortemente conexo.
- ▶ As soluções são combinadas de alguma forma.

Componentes fortemente conexos (CFC)

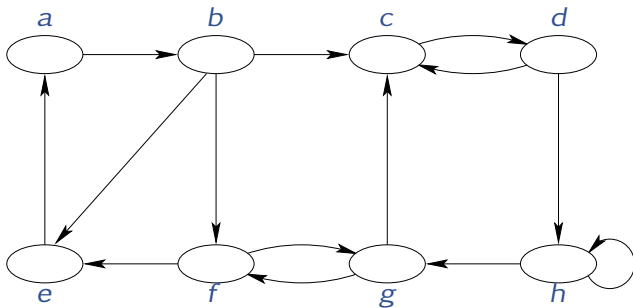
- ▶ Uma aplicação clássica de busca em profundidade: decompor um grafo direcionado em seus **componentes fortemente conexos**.
- ▶ Muitos algoritmos em grafos começam com tal decomposição.
- ▶ O algoritmo opera separadamente em cada componente fortemente conexo.
- ▶ As soluções são combinadas de alguma forma.

Componentes fortemente conexos (CFC)

- ▶ Uma aplicação clássica de busca em profundidade: decompor um grafo direcionado em seus **componentes fortemente conexos**.
- ▶ Muitos algoritmos em grafos começam com tal decomposição.
- ▶ O algoritmo opera separadamente em cada componente fortemente conexo.
- ▶ As soluções são combinadas de alguma forma.

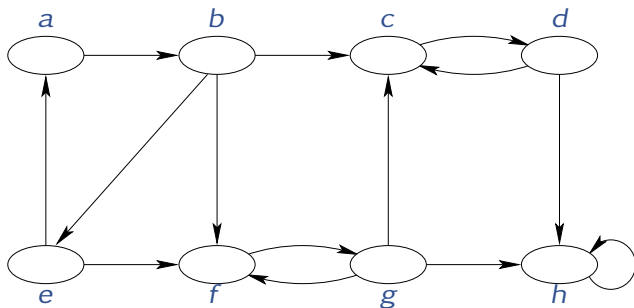
Grafo fortemente conexo

Um grafo direcionado $G = (V, E)$ é **fortemente conexo** se para todo par de vértices u, v de G , existe um caminho direcionado de u a v .



Grafo fortemente conexo

Nem todo grafo direcionado é fortemente conexo.



Componentes fortemente conexos

Um **componente fortemente conexo** de um grafo direcionado $G = (V, E)$ é um subconjunto de vértices $C \subseteq V$ tal que:

1. O subgrafo induzido por C é fortemente conexo.
2. C é **maximal** com respeito à propriedade (1).

Componentes fortemente conexos

Um **componente fortemente conexo** de um grafo direcionado $G = (V, E)$ é um subconjunto de vértices $C \subseteq V$ tal que:

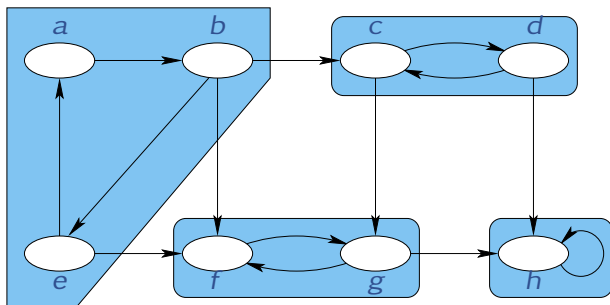
1. O subgrafo induzido por C é fortemente conexo.
2. C é **maximal** com respeito à propriedade (1).

Componentes fortemente conexos

Um **componente fortemente conexo** de um grafo direcionado $G = (V, E)$ é um subconjunto de vértices $C \subseteq V$ tal que:

1. O subgrafo induzido por C é fortemente conexo.
2. C é **maximal** com respeito à propriedade (1).

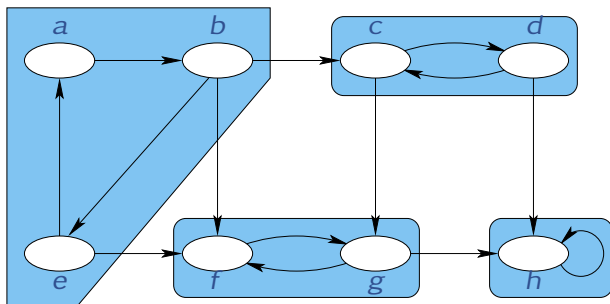
Componentes fortemente conexos



Um grafo direcionado e seus **componentes fortemente conexos**.

Problema: dado um grafo G , determinar seus componentes fortemente conexos.

Componentes fortemente conexos

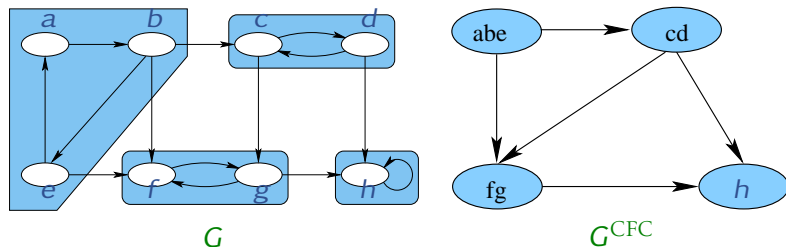


Um grafo direcionado e seus **componentes fortemente conexos**.

Problema: dado um grafo G , determinar seus componentes fortemente conexos.

Grafo Componente

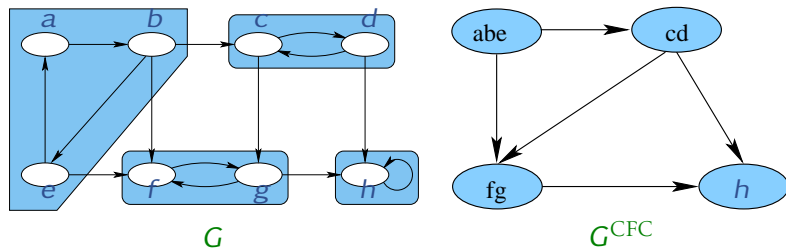
Para entender melhor o algoritmo que veremos, considere o **grafo componente** G^{CFC} obtido a partir de G contraindo-se seus componentes fortemente conexos.



Mais precisamente, cada vértice de G^{CFC} corresponde a um componente fortemente conexo de G e existe uma aresta (C, C') em G^{CFC} se existem $u \in C$ e $v \in C'$ tais que $(u, v) \in E[G]$.
Note que G^{CFC} é acíclico. (Por quê?)

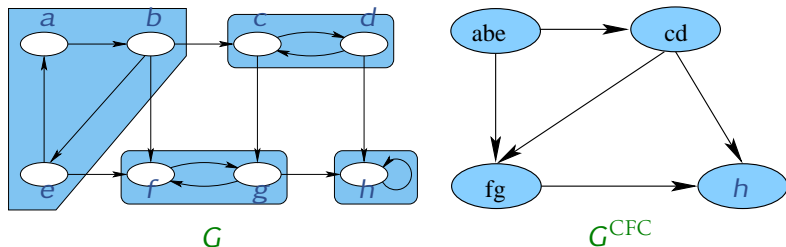
Grafo Componente

Para entender melhor o algoritmo que veremos, considere o **grafo componente** G^{CFC} obtido a partir de G contraindo-se seus componentes fortemente conexos.



Mais precisamente, cada vértice de G^{CFC} corresponde a um componente fortemente conexo de G e existe uma aresta (C, C') em G^{CFC} se existem $u \in C$ e $v \in C'$ tais que $(u, v) \in E[G]$.
Note que G^{CFC} é acíclico. (Por quê?)

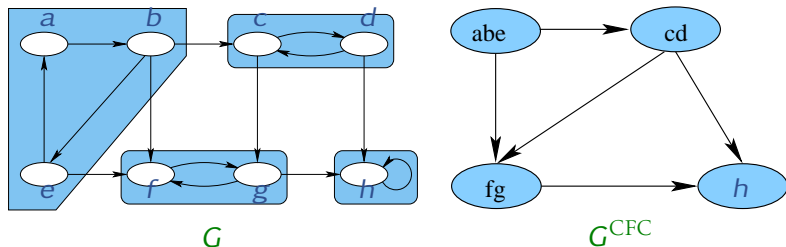
Grafo Componente



Considere uma **busca em profundidade** sobre G e seja u o **último** vértice a ser **finalizado**. O vértice u tem que pertencer a um **componente fortemente conexo** de G que corresponde a uma **fonte** de G^{CFC} . (Por quê?)

Como podemos usar esta informação?

Grafo Componente



Considere uma **busca em profundidade** sobre G e seja u o **último** vértice a ser **finalizado**. O vértice u tem que pertencer a um **componente fortemente conexo** de G que corresponde a uma **fonte** de G^{CFC} . (Por quê?)

Como podemos usar esta informação?

Grafo transposto

Seja $G = (V, E)$ um grafo direcionado.

O **grafo transposto** de G é o grafo $G^T = (V^T, E^T)$ tal que

- ▶ $V^T = V$ e
- ▶ $E^T = \{(u, v) : (v, u) \in E\}$.

Ou seja, G^T é obtido a partir de G invertendo as orientações das arestas.

Dada uma representação de listas de adjacências de G é possível obter a representação de listas de adjacências de G^T em tempo $\Theta(V + E)$.

Grafo transposto

Seja $G = (V, E)$ um grafo direcionado.

O **grafo transposto** de G é o grafo $G^T = (V^T, E^T)$ tal que

- ▶ $V^T = V$ e
- ▶ $E^T = \{(u, v) : (v, u) \in E\}$.

Ou seja, G^T é obtido a partir de G invertendo as orientações das arestas.

Dada uma representação de listas de adjacências de G é possível obter a representação de listas de adjacências de G^T em tempo $\Theta(V + E)$.

Grafo transposto

Seja $G = (V, E)$ um grafo direcionado.

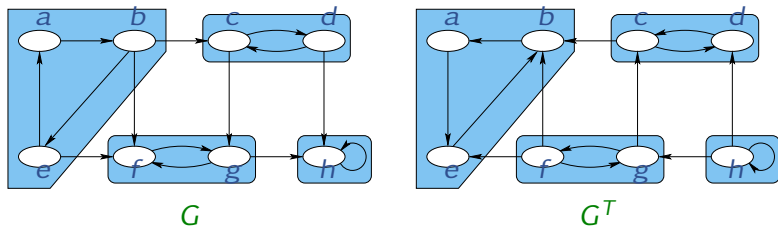
O **grafo transposto** de G é o grafo $G^T = (V^T, E^T)$ tal que

- ▶ $V^T = V$ e
- ▶ $E^T = \{(u, v) : (v, u) \in E\}$.

Ou seja, G^T é obtido a partir de G invertendo as orientações das arestas.

Dada uma representação de listas de adjacências de G é possível obter a representação de listas de adjacências de G^T em tempo $\Theta(V + E)$.

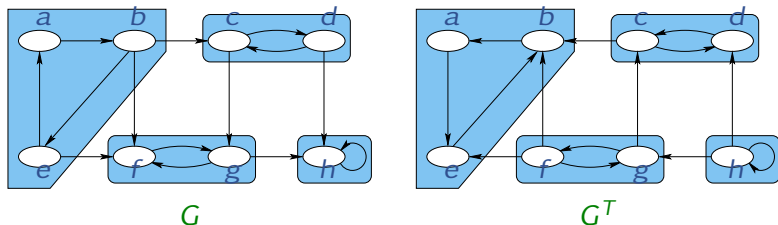
Grafo transposto



Um grafo direcionado e o grafo transposto. Note que eles têm os mesmos componentes fortemente conexos.

Note que agora se começarmos uma **nova busca em profundidade**, mas agora começando no vértice u que foi **finalizado** mais tarde (na primeira busca), ela encontraria o componente fortemente conexo que contém u (os vértices da primeira árvore encontrada.)

Grafo transposto



Um grafo direcionado e o grafo transposto. Note que eles têm os mesmos componentes fortemente conexos.

Note que agora se começarmos uma **nova busca em profundidade**, mas agora começando no vértice u que foi **finalizado** mais tarde (na primeira busca), ela encontraria o componente fortemente conexo que contém u (os vértices da primeira árvore encontrada.)

COMPONENTES-FORTEMENTE-CONEXOS(G)

- 1 Execute DFS(G) para obter $f[v]$ para $v \in V$.
- 2 Execute DFS(G^T) considerando os vértices em ordem decrescente de $f[v]$.
- 3 Devolva os conjuntos de vértices de cada árvore da Floresta de Busca em Profundidade obtida.

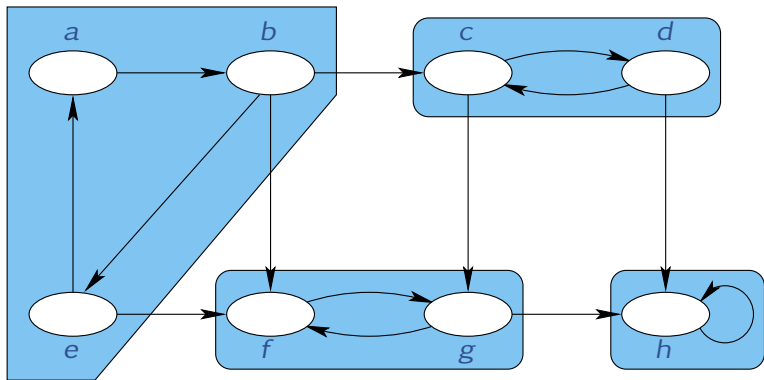
Veremos que os conjuntos devolvidos são exatamente os componentes fortemente conexos de G .

COMPONENTES-FORTEMENTE-CONEXOS(G)

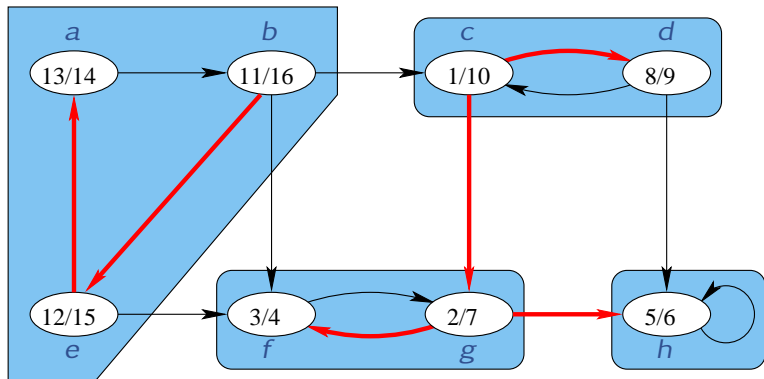
- 1 Execute DFS(G) para obter $f[v]$ para $v \in V$.
- 2 Execute DFS(G^T) considerando os vértices em ordem decrescente de $f[v]$.
- 3 Devolva os conjuntos de vértices de cada árvore da Floresta de Busca em Profundidade obtida.

Veremos que os conjuntos devolvidos são exatamente os componentes fortemente conexos de G .

Exemplo CLRS

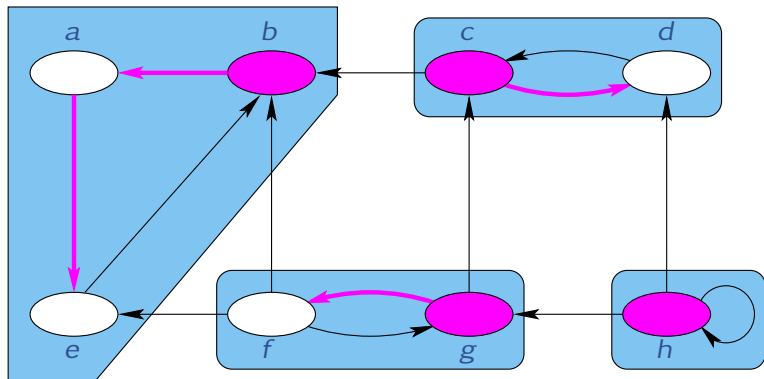


Exemplo CLRS



1 Execute DFS(G) para obter $f[v]$ para $v \in V$.

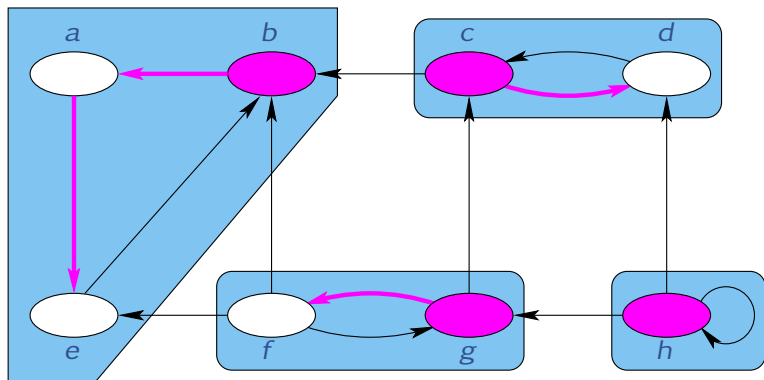
Exemplo CLRS



2 Depois execute $\text{DFS}(G^T)$ considerando os vértices em ordem decrescente de $f[v]$.

3 Os componentes fortemente conexos correspondem aos vértices de cada árvore da Floresta de Busca em Profundidade.

Exemplo CLRS



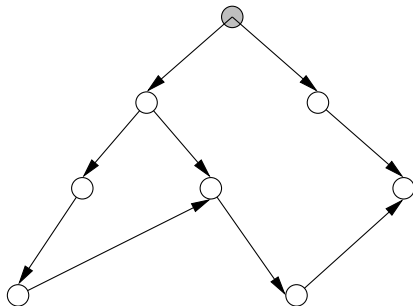
2 Depois execute $\text{DFS}(G^T)$ considerando os vértices em ordem decrescente de $f[v]$.

3 Os **componentes fortemente conexos** correspondem aos vértices de cada **árvore** da Floresta de Busca em Profundidade.

Relembrando

Teorema. (Teorema do Caminho Branco)

Em uma **Floresta de BP**, um vértice v é descendente de u se e somente se no instante $d[u]$ (quando u foi descoberto), existia um caminho de u a v formado apenas por vértices brancos.



Lema 22.13 (CLRS)

Sejam C e C' dois componentes fortemente conexos de G .

Sejam $u, v \in C$ e $u', v' \in C'$.

Suponha que existe um caminho $u \rightsquigarrow u'$ em G .

Então não existe um caminho $v' \rightsquigarrow v$ em G .

O lema acima mostra que G^{CFC} é acíclico.

Agora mostraremos que o algoritmo
COMPONENTES-FORTEMENTE-CONEXOS funciona.

Lema 22.13 (CLRS)

Sejam C e C' dois componentes fortemente conexos de G .

Sejam $u, v \in C$ e $u', v' \in C'$.

Suponha que existe um caminho $u \rightsquigarrow u'$ em G .

Então não existe um caminho $v' \rightsquigarrow v$ em G .

O lema acima mostra que G^{CFC} é acíclico.

Agora mostraremos que o algoritmo
COMPONENTES-FORTEMENTE-CONEXOS funciona.

Lema 22.13 (CLRS)

Sejam C e C' dois componentes fortemente conexos de G .

Sejam $u, v \in C$ e $u', v' \in C'$.

Suponha que existe um caminho $u \rightsquigarrow u'$ em G .

Então não existe um caminho $v' \rightsquigarrow v$ em G .

O lema acima mostra que G^{CFC} é acíclico.

Agora mostraremos que o algoritmo
COMPONENTES-FORTEMENTE-CONEXOS funciona.

Daqui pra frente d, f referem-se à busca em profundidade em G feita no **Passo 1 do algoritmo**.

Definição:

Para todo subconjunto U de vértices sejam

$$d(U) := \min_{u \in U} \{d[u]\} \quad \text{e} \quad f(U) := \max_{u \in U} \{f[u]\}.$$

Ou seja,

$d(U)$ é o instante em que o primeiro vértice de U foi descoberto e

$f(U)$ é o instante em que o último vértice de U foi finalizado.

Daqui pra frente d, f referem-se à busca em profundidade em G feita no **Passo 1** do algoritmo.

Definição:

Para todo subconjunto U de vértices sejam

$$d(U) := \min_{u \in U} \{d[u]\} \quad \text{e} \quad f(U) := \max_{u \in U} \{f[u]\}.$$

Ou seja,

$d(U)$ é o instante em que o primeiro vértice de U foi descoberto e

$f(U)$ é o instante em que o último vértice de U foi finalizado.

Daqui pra frente d, f referem-se à busca em profundidade em G feita no **Passo 1** do algoritmo.

Definição:

Para todo subconjunto U de vértices sejam

$$d(U) := \min_{u \in U} \{d[u]\} \quad \text{e} \quad f(U) := \max_{u \in U} \{f[u]\}.$$

Ou seja,

$d(U)$ é o **instante** em que o **primeiro vértice** de U foi descoberto e

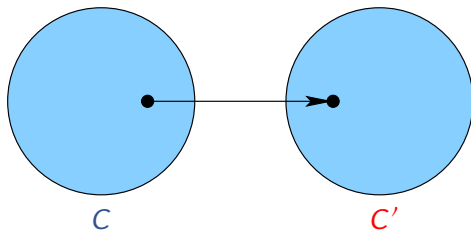
$f(U)$ é o **instante** em que o **último vértice** de U foi **finalizado**.

Lema 22.14 (CLRS):

Sejam C e C' dois componentes f.c. de G .

Suponha que existe (u, v) em E onde $u \in C$ e $v \in C'$.

Então $f(C) > f(C')$.

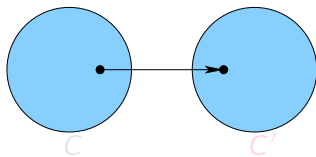


Lema 22.14 (CLRS):

Sejam C e C' dois componentes f.c. de G .

Suponha que existe (u, v) em E onde $u \in C$ e $v \in C'$.

Então $f(C) > f(C')$.



Prova:

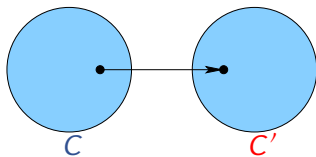
Caso 1: $d(C) < d(C')$. Seja x o primeiro vértice de C que foi descoberto. Logo $d[x] = d(C)$. No instante $d[x]$, existe um caminho branco de x a todo vértice de $C \cup C'$. Então todos os vértices de $C \cup C'$ são descendentes de x e portanto, $f(C') < f[x] \leq f(C)$.

Lema 22.14 (CLRS):

Sejam C e C' dois componentes f.c. de G .

Suponha que existe (u, v) em E onde $u \in C$ e $v \in C'$.

Então $f(C) > f(C')$.



Prova:

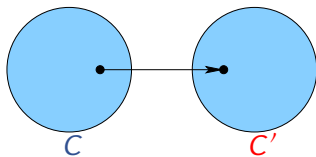
Caso 1: $d(C) < d(C')$. Seja x o primeiro vértice de C que foi descoberto. Logo $d[x] = d(C)$. No instante $d[x]$, existe um caminho branco de x a todo vértice de $C \cup C'$. Então todos os vértices de $C \cup C'$ são descendentes de x e portanto, $f(C') < f[x] \leq f(C)$.

Lema 22.14 (CLRS):

Sejam C e C' dois componentes f.c. de G .

Suponha que existe (u, v) em E onde $u \in C$ e $v \in C'$.

Então $f(C) > f(C')$.



Caso 2: $d(C) > d(C')$. O primeiro vértice de $C \cup C'$ a ser descoberto pertence a C' . Logo, todos os vértices de C' serão finalizados antes de qualquer vértice de C ser descoberto. Isso mostra que $f(C) > f(C')$. □

Lema 22.14 (CLRS):

Sejam C e C' dois componentes f.c. de G .

Suponha que existe (u, v) em E onde $u \in C$ e $v \in C'$.

Então $f(C) > f(C')$.

Corolário 22.15 (CLRS):

Sejam C e C' dois componentes f.c. de G^T .

Suponha que existe (v, u) em E^T onde $u \in C$ e $v \in C'$.

Então $f(C) > f(C')$.

Segue do fato de que G e G^T terem os mesmos componentes fortemente conexos e do Lema 22.14.

COMPONENTES-FORTEMENTE-CONEXOS(G)

- 1 Execute DFS(G) para obter $f[v]$ para $v \in V$.
- 2 Execute DFS(G^T) considerando os vértices em ordem decrescente de $f[v]$.
- 3 Devolva os conjuntos de vértices de cada árvore da Floresta de Busca em Profundidade obtida.

Teorema 22.16 (CLRS):

O algoritmo COMPONENTES-FORTEMENTE-CONEXOS determina os componentes fortemente conexos de G em tempo $O(V + E)$.

Prova: (CLRS)

Vamos provar por **indução** no número de árvores produzidas na linha 3 que os vértices de cada árvore são componentes fortemente conexos.

Base: $k = 0$ (trivial)

Hipótese de indução: as primeiras k árvores produzidas na linha 3 são componentes fortemente conexos.

Prova: (CLRS)

Vamos provar por **indução** no número de árvores produzidas na linha 3 que os vértices de cada árvore são componentes fortemente conexos.

Base: $k = 0$ (trivial)

Hipótese de indução: as primeiras k árvores produzidas na linha 3 são componentes fortemente conexos.

Prova: (CLRS)

Vamos provar por **indução** no número de árvores produzidas na linha 3 que os vértices de cada árvore são componentes fortemente conexos.

Base: $k = 0$ (trivial)

Hipótese de indução: as primeiras k árvores produzidas na linha 3 são componentes fortemente conexos.

Passo de indução: considere a $(k + 1)$ -ésima árvore produzida pelo algoritmo. Vamos mostrar que seu conjunto de vértices é um componente fortemente conexo.

Seja u a raiz desta árvore e seja C o componente fortemente conexo ao qual u pertence.

Pela escolha do algoritmo, $f(C) > f(C')$ para qualquer outro componente fortemente conexo C' que consiste de vértices ainda não visitados em $\text{DFS}(G^T)$.

Passo de indução: considere a $(k + 1)$ -ésima árvore produzida pelo algoritmo. Vamos mostrar que seu conjunto de vértices é um componente fortemente conexo.

Seja u a raiz desta árvore e seja C o componente fortemente conexo ao qual u pertence.

Pela escolha do algoritmo, $f(C) > f(C')$ para qualquer outro componente fortemente conexo C' que consiste de vértices ainda não visitados em $\text{DFS}(G^T)$.

Passo de indução: considere a $(k + 1)$ -ésima árvore produzida pelo algoritmo. Vamos mostrar que seu conjunto de vértices é um componente fortemente conexo.

Seja u a raiz desta árvore e seja C o componente fortemente conexo ao qual u pertence.

Pela escolha do algoritmo, $f(C) > f(C')$ para qualquer outro componente fortemente conexo C' que consiste de vértices ainda não visitados em $\text{DFS}(G^T)$.

Pela hipótese de indução, no instante $d[u]$ todos os vértices de C são brancos. Assim, todos os vértices de C tornam-se descendentes de u na árvore de busca de G^T .

Pela hipótese de indução e pelo Corolário 22.15, qualquer aresta que sai de C só pode entrar em uma das k componentes já visitadas.

Logo, apenas os vértices de C estão na árvore de busca em profundidade de G^T com raiz u . □

Pela hipótese de indução, no instante $d[u]$ todos os vértices de C são brancos. Assim, todos os vértices de C tornam-se descendentes de u na árvore de busca de G^T .

Pela hipótese de indução e pelo Corolário 22.15, qualquer aresta que sai de C só pode entrar em uma das k componentes já visitadas.

Logo, apenas os vértices de C estão na árvore de busca em profundidade de G^T com raiz u . □

Pela hipótese de indução, no instante $d[u]$ todos os vértices de C são brancos. Assim, todos os vértices de C tornam-se descendentes de u na árvore de busca de G^T .

Pela hipótese de indução e pelo Corolário 22.15, qualquer aresta que sai de C só pode entrar em uma das k componentes já visitadas.

Logo, apenas os vértices de C estão na árvore de busca em profundidade de G^T com raiz u . □