

Grafi (II parte)

Progettazione di Algoritmi a.a. 2021-22

Matricole congrue a 1

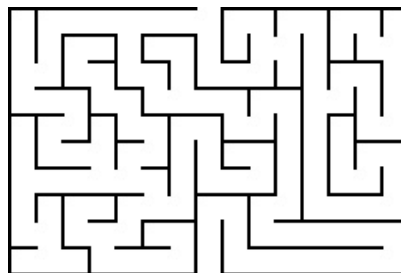
Docente: Annalisa De Bonis

1

1

Depth first search (visita in profondità)

- La visita in profondità riproduce il comportamento di una persona che esplora un labirinto di camere interconnesse
- La persona parte dalla prima camera (nodo s) e si sposta in una delle camere accessibili dalla prima (nodo adiacente ad s), di lì si sposta in una delle camere accessibili dalla seconda camera visitata e così via fino a quando raggiunge una camera da cui non è possibile accedere a nessuna altra camera non ancora visitata. A questo punto torna nella camera precedentemente visitata e di lì prova a raggiungere nuove camere.



2

2

Depth first search (visita in profondità)

- La visita DFS parte dalla sorgente s e si spinge in profondità fino a che non è più possibile raggiungere nuovi nodi.
 - La visita parte da s , segue uno degli archi uscenti da s ed esplora il vertice v a cui porta l'arco.
 - Una volta in v , se c'è un arco uscente da v che porta in un vertice w non ancora esplorato allora l'algoritmo esplora w
 - Una volta in w segue uno degli archi uscenti da w e così via fino a che non arriva in un nodo del quale sono già stati esplorati tutti i vicini.
 - A questo punto l'algoritmo fa **backtrack** (torna indietro) fino a che torna in un vertice a partire dal quale può visitare un vertice non ancora esplorato in precedenza.

PROGETTAZIONE DI ALGORITMI a.a. 2021-22
A. DE BONIS

3

3

Depth first search: pseudocodice

DFS(u):

```

Mark  $u$  as "Explored" and add  $u$  to  $R$ 
For each edge  $(u, v)$  incident to  $u$ 
  If  $v$  is not marked "Explored" then
    Recursively invoke DFS( $v$ )
  Endif
Endfor

```

R = insieme dei vertici raggiunti

Analisi: (assumendo G rappresentato con liste di adiacenza)

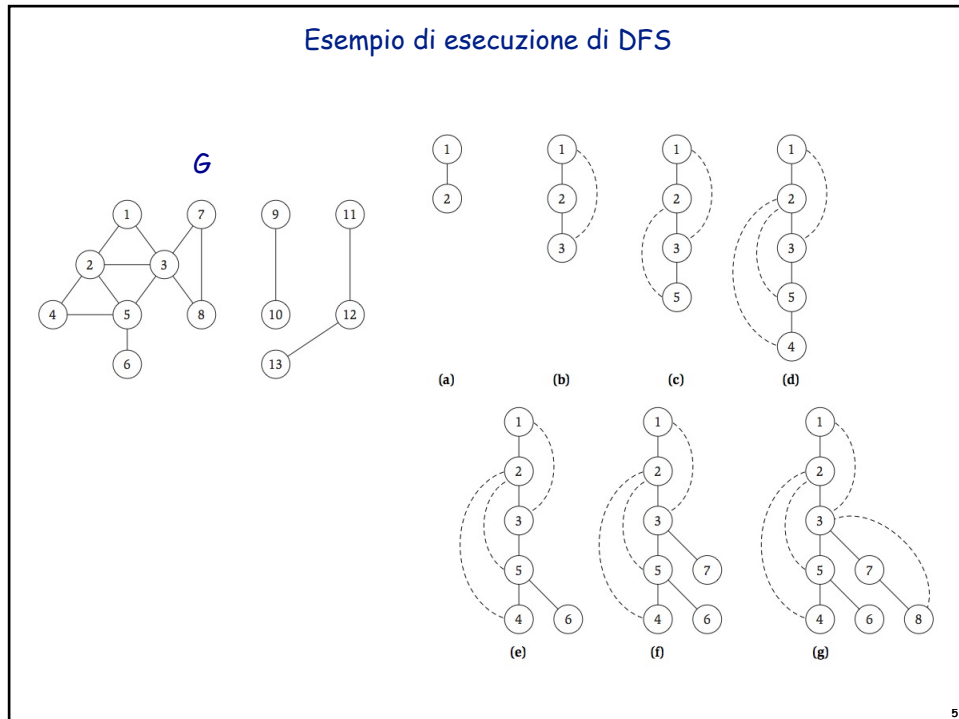
- Se ignoriamo il tempo delle chiamate ricorsive al suo interno, ciascuna visita ricorsiva richiede tempo $O(1 + \text{deg}(u))$: $O(1)$ per marcare u e aggiungerlo ad R e $O(\text{deg}(u))$ per eseguire il for.
- Se inizialmente invochiamo DFS su un nodo s , allora DFS viene invocata ricorsivamente su tutti i nodi raggiungibili a partire da s . Il costo totale è quindi al più

$$\begin{aligned} \sum_{u \in V} O(1 + \text{deg}(u)) &= O(\sum_{u \in V} 1 + \sum_{u \in V} \text{deg}(u)) \\ &= O(n + m) \end{aligned}$$

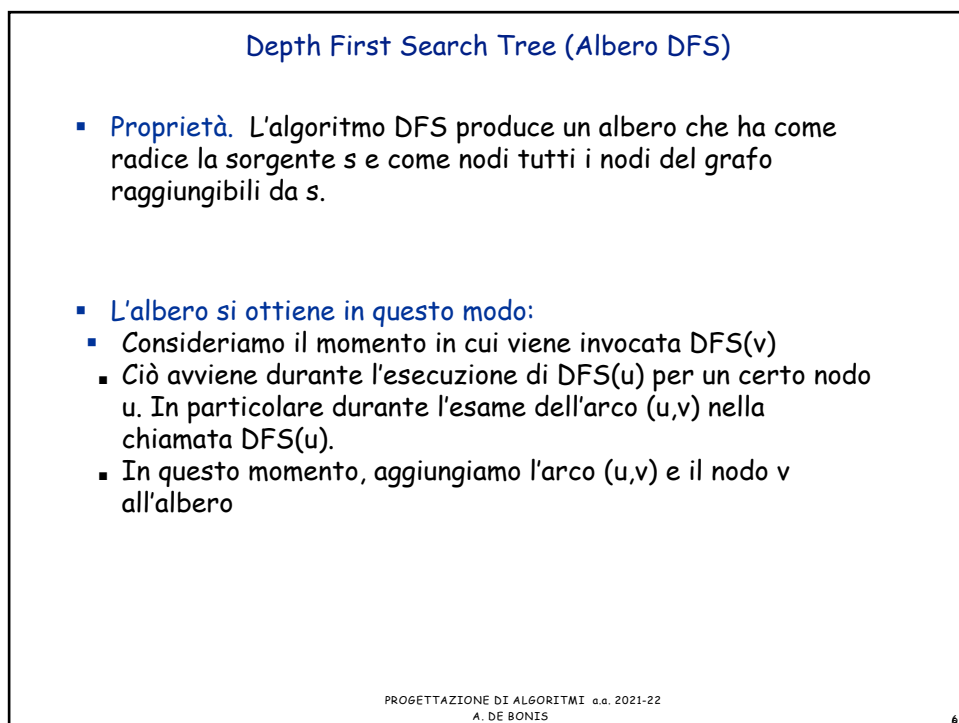
4

4

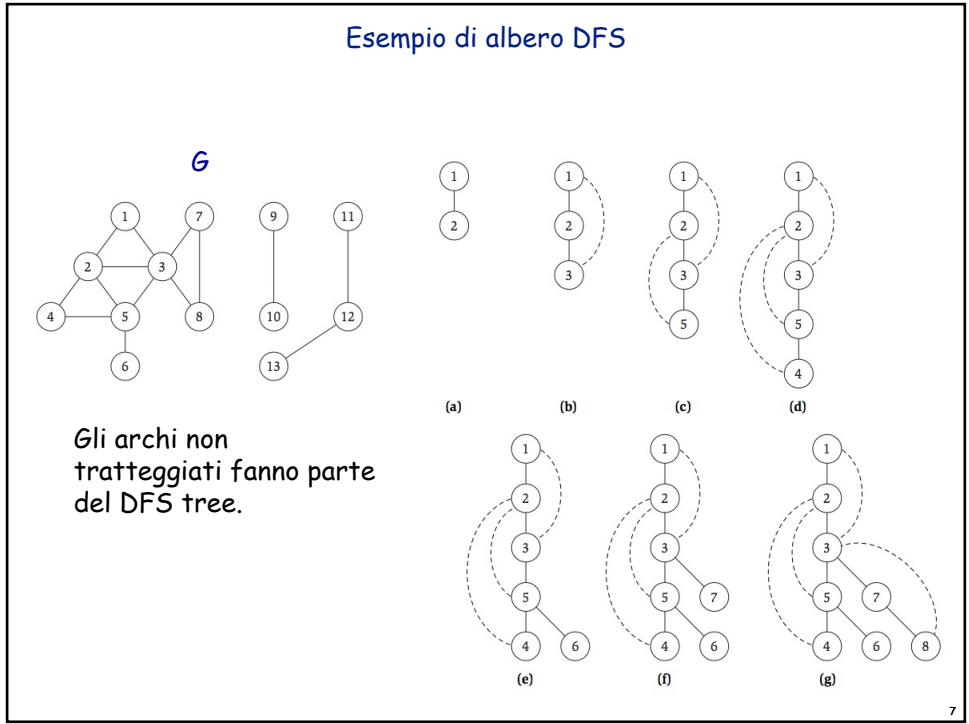
4



5



6



7

Albero DFS

- **Proprietà 1.** Per una data chiamata ricorsiva $DFS(u)$, tutti i nodi che vengono etichettati come "Esplorati" tra l'inizio e la fine della chiamata $DFS(u)$, sono discendenti di u nell'albero DFS.

Dim. Proprietà 1.

- Sia x un nodo esplorato tra l'inizio e la fine della chiamata $DFS(u)$
- La dimostrazione è per induzione sul numero m di chiamate ricorsive iniziate dopo l'inizio di $DFS(u)$ e non ancora terminate **all'inizio** di $DFS(x)$ (esclusa $DFS(u)$ e inclusa $DFS(x)$).
- **Base. $m=1$** → Una sola chiamata cominciata dopo l'inizio di $DFS(u)$ e che si deve ancora concludere nel momento in cui esploriamo x → questa chiamata è proprio $DFS(x)$ → $DFS(x)$ è invocata nel foreach di $DFS(u)$ e in questo caso x diventa figlio di u → la proprietà è soddisfatta (es. $u=5, x=6$ in slide precedente)
- **Passo induttivo.** Supponiamo vera la proprietà fino ad $m-1 \geq 1$ e dimostriamo che è vera per m . Siccome $m \geq 2$ → ci deve essere almeno una chiamata a DFS che non è ancora terminata prima che venga invocata $DFS(x)$ → $DFS(x)$ non è invocata nel foreach di $DFS(u)$. Infatti, se $DFS(x)$ venisse invocata nel foreach di $DFS(u)$ allora in quel momento sarebbero già terminate tutte le chiamate sui nodi adiacenti ad u esaminati prima di x e tutte le chiamate da esse innescate e sarebbe $m=1$.
- Cio' vuol dire che x sarà marcato come esplorato da una DFS innescata da una delle DFS invocate nel foreach di $DFS(u)$. Sia z il nodo adiacente ad u per cui si ha che $DFS(z)$ innesca $DFS(x)$. **In altre parole $x \neq z$ e x è marcato come esplorato tra l'inizio e la fine di $DFS(z)$.** Il numero di chiamate iniziate dopo l'inizio di $DFS(z)$ e non ancora terminate quando inizia $DFS(x)$ è pari a $m-1$ per cui possiamo applicare l'ipotesi induttiva. Per ipotesi induttiva x è discendente di z . Siccome z è figlio di u allora x è anch'esso discendente di u .

PROGETTAZIONE DI ALGORITMI a.a. 2021-22
A. DE BONIS

8

Albero DFS

Questa proprietà vale solo se il grafo è non direzionato.

- **Proprietà 2.** Sia T un albero DFS e siano x e y due nodi di T collegati dall'arco (x,y) in G . Si ha che x e y sono l'uno antenato dell'altro in T .

Dim. Proprietà 2

- **Caso (x,y) e' in T .** In questo caso la proprietà e' ovviamente soddisfatta.
- **Caso (x,y) non e' in T .** Supponiamo senza perdere di generalità che $DFS(x)$ venga invocata prima di $DFS(y)$. Ciò vuol dire che quando viene invocata $DFS(x)$, y non è ancora etichettato come "Esplorato".
- La chiamata $DFS(x)$ esamina l'arco (x,y) e per ipotesi non inserisce (x,y) in T . Ciò si verifica solo se y è già stato etichettato come "Esplorato". Siccome y non era etichettato come "Esplorato" all'inizio di $DFS(x)$ vuol dire è stato esplorato tra l'inizio e la fine della chiamata $DFS(x)$. La proprietà 1 implica che y è discendente di x .

PROGETTAZIONE DI ALGORITMI a.a. 2021-22
A. DE BONIS

9

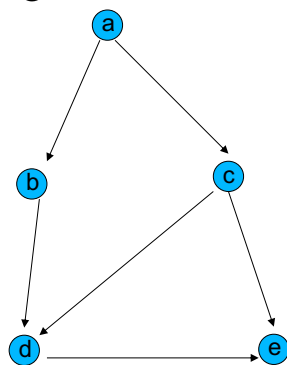
9

Albero DFS

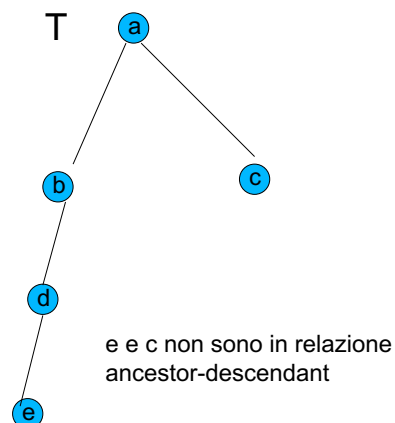
Facciamo vedere che la proprietà 2 non vale in generale per i grafi direzionati.

Usiamo un controesempio:

G



T



PROGETTAZIONE DI ALGORITMI a.a. 2021-22
A. DE BONIS

10

10

Implementazione di DFS mediante uno stack

DFS(s):

1. Poni Explored[s] = true ed Explored[v] = false per tutti gli altri nodi
2. Inizializza S con uno stack contenente s
3. **While** S non è vuoto
4. Metti in u il nodo al top di S
5. **If** c'è un arco (u, v) incidente su u non ancora esaminato **then**
6. **If** Explored[v] = false **then**
7. Poni Explored[v] = true
8. Inserisci v al top di S
9. **Endif**
10. **Else** // tutti gli archi incidenti su u sono stati esaminati
11. Rimuovi il top di S
12. **Endif**
13. **Endwhile**

- Per implementare la linea 6 in modo efficiente possiamo mantenere per ogni vertice u un puntatore al nodo della lista di adiacenza di u corrispondente al prossimo arco (u,v) da scandire.
- Si noti che un nodo u rimane nello stack fino a che non vengono scanditi tutti gli archi incidenti su u.

11

11

Analisi di DFS implementata mediante uno stack

Assumiamo G rappresentato con liste di adiacenza

DFS(s):

1. Poni Explored[s] = true ed Explored[v] = false per tutti gli altri nodi $O(n)$
2. Inizializza S con uno stack contenente s $O(1)$
3. **While** S non è vuoto
4. Metti in u il nodo al top di S
5. **If** c'è un arco (u, v) incidente su u non ancora esaminato **then**
6. **If** Explored[v] = false **then**
7. Poni Explored[v] = true
8. Inserisci v al top di S
9. **Endif**
10. **Else** // tutti gli archi incidenti su u sono stati esaminati
11. Rimuovi il top di S
12. **Endif**
13. **Endwhile** $O(n+m)$

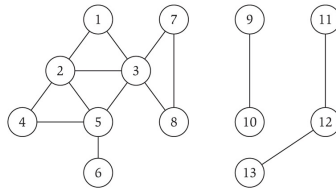
- **Analisi linee 3-13:** Il while viene iterato $\deg(v)+1$ volte per ogni nodo v inserito in S: ogni volta che v viene a trovarsi al top dello stack viene esaminato uno dei suoi archi non ancora esaminati oppure se non esiste un tale arco, v viene rimosso dallo stack. Vengono quindi effettuate $\deg(v)$ iterazioni del while prima di quella in cui v viene rimosso dallo stack \rightarrow in totale il while è iterato un numero di volte pari al più a $\sum_{v \in V} (\deg(v) + 1) = \sum_{v \in V} \deg(v) + \sum_{v \in V} 1 \leq 2m + n$
- Se manteniamo traccia del prossimo arco da scandire (vedi slide precedente), la linea 6 richiede tempo $O(1)$. Di conseguenza il corpo del while richiede $O(1)$ per ogni iterazione \rightarrow tempo totale per tutte le iterazioni $O(2m+n) = O(m+n)$.

12

12

Componente connessa

- **Componente connessa.** Sottoinsieme di vertici tale per ciascuna coppia di vertici u e v esiste un percorso tra u e v
- **Componente connessa contenente s .** Formata da tutti i nodi raggiungibili da s



- Componente connessa contenente il nodo 1 è $\{1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8\}$.

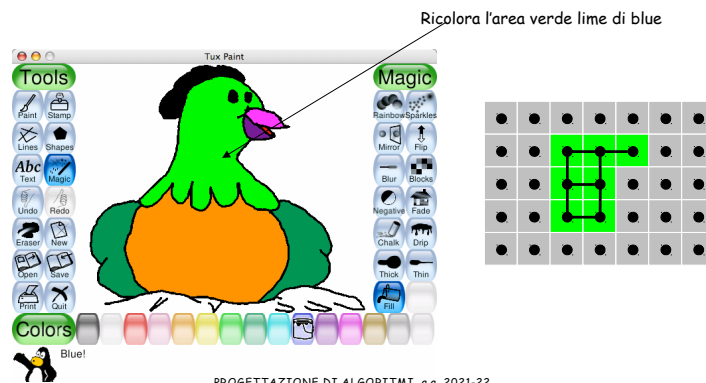
PROGETTAZIONE DI ALGORITMI a.a. 2021-22
A. DE BONIS

13

13

Flood Fill

- **Flood fill.** Data un'immagine, cambia il colore dell'area di pixel vicini di colore verde lime in blu.
 - Nodo: pixel.
 - Arco: due pixel vicini di colore verde lime.
 - Area di pixel vicini di colore verde lime: componente connessa di nodi associati a pixel verde lime.



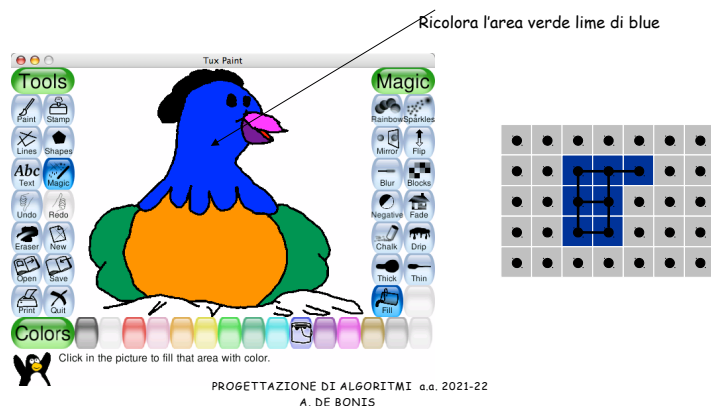
PROGETTAZIONE DI ALGORITMI a.a. 2021-22
A. DE BONIS

14

14

Flood Fill

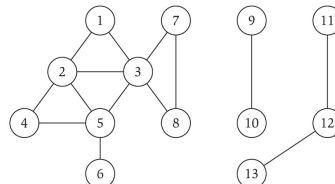
- **Flood fill.** Data un'immagine, cambia il colore dell'area di pixel vicini di colore verde lime in blu.
- **Nodo:** pixel.
- **Arco:** due pixel vicini di colore verde lime.
- **Area di pixel vicini:** componente connessa di pixel di colore verde lime.



15

Componente connessa

- **Componente connessa contenente s.** Trova tutti i nodi raggiungibili da s
 - **Come trovarla.** Esegui BFS o DFS utilizzando s come sorgente
- **Insieme di tutte le componenti connesse.** Trova tutte le componenti connesse
 - **Come trovarlo.** Fino a quando ci sono nodi che non sono stati scoperti (esplorati), scegli uno di questi nodi ed esegui BFS (o DFS) su u utilizzando questo nodo come sorgente



Esempio: il grafo sottostante ha tre componenti connesse

PROGETTAZIONE DI ALGORITMI a.a. 2021-22
A. DE BONIS

16

16

Insieme di tutte componenti connesse

- **Teorema.** Per ogni due nodi s e t di un grafo, le loro componenti connesse o sono uguali o disgiunte
- **Dim.**
- **Caso 1.** Esiste un percorso tra s e t . In questo caso ogni nodo u raggiungibile da s è anche raggiungibile da t (basta andare da t ad s e da s ad u) e ogni nodo u raggiungibile da t è anche raggiungibile da s (basta andare da s ad t e da t ad u). Ne consegue che un nodo u è nella componente connessa di s **se e solo se** è anche in quella di t e quindi le componenti connesse di s e t sono uguali.
- **Caso 2.** Non esiste un percorso tra s e t . In questo caso non può esserci un nodo che appartiene sia alla componente connessa di s che a quella di t . Se esistesse un tale nodo v questo sarebbe raggiungibile sia da s che da t e quindi potremmo andare da s a v e poi da v ad t . Ciò contraddice l'ipotesi che non c'è un percorso tra s e t .

PROGETTAZIONE DI ALGORITMI a.a. 2021-22
A. DE BONIS

17

17

Insieme di tutte componenti connesse

- Il teorema precedente implica che le componenti connesse di un grafo sono a due a due disgiunte.
- Algoritmo per trovare l'insieme di tutte le componenti connesse

AllComponents(G)

Per ogni nodo u di G setta $discovered[u]=false$

For each node u of G

 If $Discovered[u] = false$

 BFS(u)

 Endif

Endfor

- BFS modificata in modo tale che nella fase di inizializzazione non vengano settati a False le entrate dell'array $Discovered$
- Al posto della BFS possiamo usare la DFS e al posto dell'array $Discovered$ l'array $Explored$

PROGETTAZIONE DI ALGORITMI a.a. 2021-22
A. DE BONIS

18

18

Insieme di tutte componenti connesse: analisi

- Indichiamo con k il numero di componenti connesse
- Indichiamo con n_i e con m_i , rispettivamente il numero di nodi e di archi della componente i -esima
- L'esecuzione della visita BFS o DFS sulla componente i -esima richiede tempo $O(n_i+m_i)$
- Il tempo totale richiesto da tutte le visite BFS o DFS e`

$$\sum_{i=1}^k O(n_i+m_i) = O\left(\sum_{i=1}^k (n_i+m_i)\right)$$

- Poiche' le componenti sono a due a due disgiunte, si ha che

$$\sum_{i=1}^k (n_i+m_i) = n+m$$

- e il tempo totale di esecuzione dell'algoritmo che scopre le componenti connesse e` $O(n)+O(n+m)=O(n+m)$

19

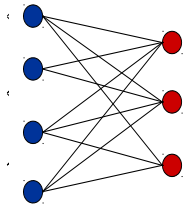
Insieme di tutte componenti connesse: alcune considerazioni

- Se l'algoritmo utilizza BFS allora BFS deve essere modificata in modo che non resetti a false ogni volta i campi discovered.
- E` possibile modificare AllComponents in modo che assegni a ciascun nodo la componente di cui fa parte. A questo scopo usiamo:
 - contatore delle componenti.
 - array Component t.c. $\text{Component}[u] = j$ se u appartiene alla componente j -esima.
- **Esercizio:** modificare lo pseudocodice dell'algoritmo AllComponents in modo che assegni a ciascun nodo la componente di cui fa parte. Ricordatevi che occorre modificare anche l'algoritmo di visita invocato da AllComponents.

20

Grafì bipartiti

- **Def.** Un grafo non direzionato è **bipartito** se l'insieme di nodi può essere partizionato in due sottoinsiemi X e Y tali che ciascun arco del grafo ha una delle due estremità in X e l'altra in Y
 - Possiamo colorare i nodi con due colori (ad esempio, rosso e blu) in modo tale che ogni arco ha un'estremita rossa e l'altra blu.
- **Applicazioni.**
 - Scheduling: macchine = rosso, job = blu.



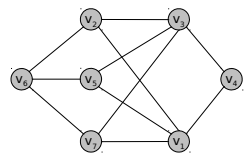
Un grafo bipartito

PROGETTAZIONE DI ALGORITMI a.a. 2021-22
A. DE BONIS

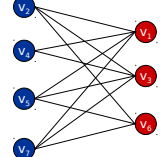
21

Testare se un grafo è bipartito

- **Testare se un grafo è bipartito.** Dato un grafo G, vogliamo scoprire se è bipartito.
 - Molti problemi su grafi diventano:
 - Più facili se il grafo sottostante è bipartito (matching: sottoinsieme di archi tali che non hanno estremità in comune)
 - Trattabili se il grafo è bipartito (max insieme indipendente)



Un grafo bipartito G



Modo alternativo di disegnare G

Se volessimo considerare tutti i possibili modi di colorare i nodi con due colori dovremmo considerare 2^{n-1} possibilità: per ogni sottoinsieme U di V possiamo colorare i nodi di U di rosso e i nodi di V-U di blu $\rightarrow 2^n$ coppie (U, V-U) $\rightarrow 2^n$ modi di colorare i vertici con due colori. Siccome non occorre considerare entrambe le coppie (U, V-U) e (V-U, U) in quanto cio` corrisponderebbe a scambiare i colori dei due insiemi \rightarrow numero colorazioni da esaminare $= 2^n / 2 = 2^{n-1}$

PROGETTAZIONE DI ALGORITMI a.a. 2021-22
A. DE BONIS

22

Grafì bipartiti

- **Lemma.** Se un grafo G è bipartito, non può contenere un ciclo dispari (formato da un numero dispari di archi)
- In pratica vale l'implicazione: G bipartito \rightarrow nessun ciclo dispari in G
- **Dim.** Non è possibile colorare di rosso e blu i nodi su un ciclo dispari in modo che ogni arco abbia le estremità di diverso colore.

bipartito
(2-colorabile)

Non bipartito
(non 2-colorabile)

PROGETTAZIONE DI ALGORITMI a.a. 2021-22
A. DE BONIS

23

Breadth First Search Tree

- Vi ricordate questa proprietà?
- **Proprietà.** Si consideri un'esecuzione di BFS su $G = (V, E)$, e sia (x, y) un arco di G . I livelli di x e y differiscono di al più di 1.
- Sfatteremo questa proprietà per provare che la BFS, nella versione con i layer, può essere utilizzata per determinare se un grafo è bipartito

G

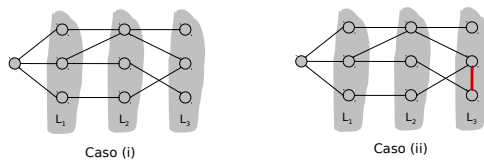
PROGETTAZIONE DI ALGORITMI a.a. 2021-22
A. DE BONIS

24

Grafi bipartiti

- **Osservazione.** Sia G un grafo connesso e siano L_0, \dots, L_k i livelli prodotti da un'esecuzione di BFS a partire dal nodo s . Può avvenire o che si verifichi la (i) o la (ii)

- (i) Nessun arco di G collega due nodi sullo stesso livello
- (ii) Un arco di G collega due nodi sullo stesso livello



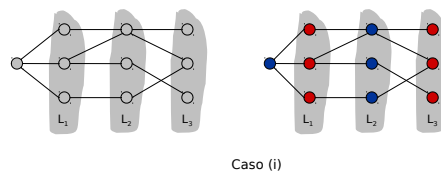
PROGETTAZIONE DI ALGORITMI a.a. 2021-22
A. DE BONIS

25

25

Grafi Bipartiti

- Nel caso (i) il grafo è bipartito.
- Dim.
- Per la proprietà sulla distanza tra livelli contenenti nodi adiacenti, si ha che due nodi adiacenti o si trovano nello stesso livello o in livelli consecutivi.
- Poiché nel caso (i) non ci sono archi tra nodi di uno stesso livello allora tutti gli archi del grafo collegano nodi in livelli consecutivi.
- Quindi se coloro i livelli di indice dispari di rosso e quelli di indice pari di blu, ho che le estremità di ogni arco sono di colore diverso



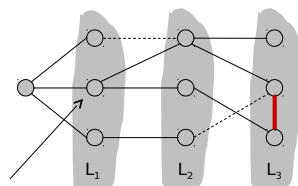
PROGETTAZIONE DI ALGORITMI a.a. 2021-22
A. DE BONIS

26

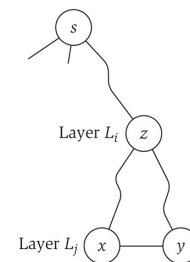
Grafi Bipartiti

Nel caso (ii) il grafo non è bipartito.

Dim. Dimostriamo che il grafo contiene un ciclo dispari: supponiamo che esista l'arco (x,y) tra due vertici x e y di L_j . Indichiamo con z l'antenato comune a x e y nell'albero BFS che si trova più vicino a x e y . Sia L_i il livello in cui si trova z . Possiamo ottenere un ciclo dispari del grafo prendendo il percorso seguito dalla BFS da z a x ($j-i$ archi), quello da z a y ($j-i$ archi) e l'arco (x,y) . In totale il ciclo contiene $2(j-i)+1$ archi.



Antenato comune più vicino (lowest common ancestor)



PROGETTAZIONE DI ALGORITMI a.a. 2021-22 **Caso (ii)**
A. DE BONIS

27

Algoritmo che usa BFS per determinare se un grafo è bipartito

Modifichiamo BFS come segue:

- Usiamo un array **Color** per assegnare i colori ai nodi
- Ogni volta che aggiungiamo un nodo v alla lista $L[i+1]$ poniamo $Color[v]$ uguale a rosso se $i+1$ è pari e uguale a blu altrimenti
- Alla fine esaminiamo tutti gli archi per vedere se c'è ne è uno con le estremità dello stesso colore. Se c'è concludiamo che G non è bipartito (perché?); altrimenti concludiamo che G è bipartito (perché?).
- Tempo: **$O(n+m)$**

PROGETTAZIONE DI ALGORITMI a.a. 2021-22
A. DE BONIS

28

28