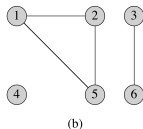
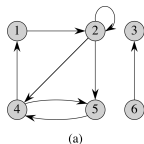


Grafer og graf-gennemløb

Grafer

En mængde V af *knuder* (vertices).

En mængde $E \subseteq V \times V$ af *kanter* (edges). Dvs. par af knuder.



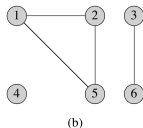
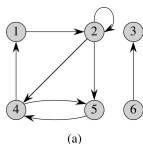
- Orienterede grafer: kanter er ordnede par.
- Uorienterede grafer: kanter er uordnede par.
- Vægtede grafer: hver kant har et tal tilknyttet.
- Notation: $n = |V|$, $m = |E|$.
- Bemærk at $0 \leq m \leq n^2$ for orienterede grafer og $0 \leq m \leq (n^2 + n)/2$ for uorienterede grafer.

Læs yderligere om graf-terminologi i de to første sider af appendix B i lærebogen.

Grafer

Modeller for mange ting:

- ▶ Ledningsnet (telefon, strøm, olie, vand, . . .).
- ▶ Vejnet (vejkryds er knuder, veje mellem kryds er kanter)
- ▶ Venner på SoMe.
- ▶ Følgere på SoMe.
- ▶ WWW-sider.
- ▶ Medforfatterskaber.

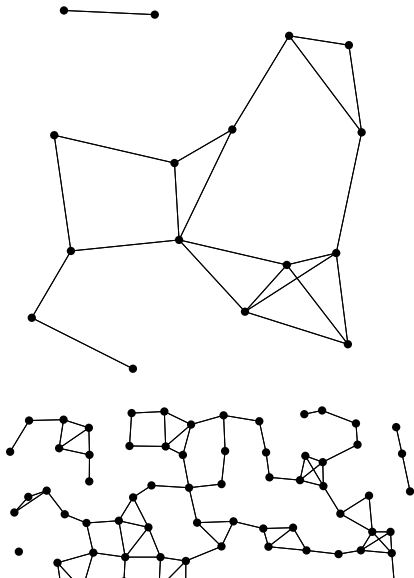


Masser af algoritmiske spørgsmål på grafer

- ▶ Hvordan repræsentere grafer på en computer (datastruktur)?
- ▶ Findes der en sti mellem to angivne knuder?
- ▶ Hvad er en korteste sti mellem to angivne knuder?
- ▶ Hvad er en mindste delmængde af kanter, som stadig holder alle knuder forbundet?
- ▶ Hvad er en største samling kanter, hvor ingen kanter har fælles knuder?
- ▶ :

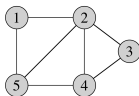
Eksempel på algoritmisk spørgsmål

Afgør om der findes en sti mellem to givne knuder.

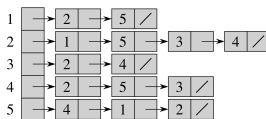


Datastrukturer for grafer

Adjacency lists og adjacency matrix



(a)



(b)

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

(c)

Adjacency lists: listen for u indeholder v for alle kanter $(u, v) \in E$.
Knuder er repræsenteret som heltal mellem 1 og n (eller 0 og $n - 1$).

Plads: $O(n + m)$ for adjacency lists, $O(n^2)$ for adjacency matrix.

Hvis ikke andet oplyses, bruges adjacency lists repræsentationen i algoritmer i dette kursus.

En kant i en uorienterede graf repræsenteres som to orienterede kanter (så mht. implementation er uorienterede grafer bare et specialtilfælde af orienterede grafer).

Grafgennemløb

Opgave: givet en graf i adjacency lists repræsentation, besøg alle knuder og kanter. Målet er, at lære om forskellige egenskaber for grafen.

Generel idé: Besøg en startknode s . Brug kanter i nabolisterne for besøgte knuder til at besøge flere knuder.

Marker knuder undervejs for at holde styr på processen:

- ▶ Hvide knuder: endnu ikke besøgt
- ▶ Grå knuder: besøgt, men ikke alle kanter i naboliste brugt
- ▶ Sorte knuder: besøgt, alle kanter i naboliste brugt

Grafgennemløb

Generisk algoritme til grafgennemløb:

```
GENERICGRAPHTRAVERSAL1(s)  
  Gør s grå og resten af knuderne hvide  
  while der findes grå knuder:  
    vælg en grå knude v  
    if v's naboliste er brugt op  
      gør v sort  
    else  
      vælg en ubrugt kant (v, u) fra v's naboliste  
      if u hvid:  
        gør u grå
```

En knudes livs-cyklus: hvid \rightarrow grå \rightarrow sort. Når algoritmen stopper, er alle knuder enten hvide eller sorte.

Grafgennemløb

Vi skal senere i kurset møde tre varianter, som har forskellige strategier for at vælge næste kant (v, u) at bruge, dvs. for valgene (*):

```
GENERICGRAPHTRAVERSAL1(s)
  Gør s grå og resten af knuderne hvide
  while der findes grå knuder:
    vælg en grå knude v (*)
    if v's naboliste er brugt op
      gør v sort
    else
      vælg en ubrugt kant  $(v, u)$  fra v's naboliste (*)
      if u hvid:
        gør u grå
```

- ▶ Breadth-First-Search (BFS)
- ▶ Depth-First-Search (DFS)
- ▶ Priority-Search (Dijkstras algoritme, A*)

Hvor langt når vi rundt i grafen?

Vi når alt, som kan nås fra s :

Sætning: Hvis der er en sti fra s til v , vil v være sort (og dermed besøgt) når `GENERICGRAPHTRAVERSAL1(s)` stopper.

Bevis: Når algoritmen stopper, er alle knuder enten hvide eller sorte. Da s startede grå, må den nu være sort. Antages at v er hvid, må der være mindst én kant (u, w) på stien med u sort og w hvid. Men u kan kun være sort hvis (u, w) er blevet brugt, hvorved w blev grå og nu må være sort. Så antagelsen kan ikke gælde og v må være sort.

For at nå rundt i *hele* grafen:

```
GENERICGRAPHTRAVERSALGLOBAL()
```

```
  Gør alle knuder hvide
```

```
  for alle knuder s:
```

```
    if s hvid:
```

```
      GENERICGRAPHTRAVERSAL2(s)
```

```
GENERICGRAPHTRAVERSAL2(s)
```

```
  Gør s grå og resten af knuderne hvide
```

```
  while der findes grå knuder:
```

```
    vælg en grå knude  $v$  (*)
```

```
    if  $v$ 's naboliste er brugt op
```

```
      gør  $v$  sort
```

```
    else
```

```
      vælg en ubrugt kant  $(v, u)$  fra  $v$ 's naboliste (*)
```

```
      if  $u$  hvid:
```

```
        gør  $u$  grå
```

Hvis (*) tager tid $O(1)$, er samlet køretid $O(n + m)$. [En kant kan kun vælges én gang, så alt arbejde udført i **else**-del tager $O(m)$ tid i alt. Resten tager $O(n)$ tid i alt.]

Hvor langt når vi rundt i grafen per kald?

Sætning: Hvis der ved starten af et kald til $\text{GENERICGRAPHTRAVERSAL2}(s)$ er en sti fra s til v bestående af hvide knuder (inkl. v), vil v være sort (og dermed besøgt) når $\text{GENERICGRAPHTRAVERSAL2}(s)$ stopper.

Bevis: Det samme som før for $\text{GENERICGRAPHTRAVERSAL1}(s)$.

Husk hvem der opdagede hvem:

Når en knude u ($\neq s$) besøges første gang, gemmer den i variablen $u.\pi$ knuden, som opdagede u (predecessor). Bemærk, at $u.\pi$ højst bliver sat én gang (efter initialisering til NIL), da u gøres grå samtidig.

```
GENERICGRAPHTRAVERSALGLOBALWITHPARENTS()
```

```
  Gør alle knuder hvide og sæt deres  $\pi$  til NIL
```

```
  for alle knuder  $s$ :
```

```
    if  $s$  hvid:
```

```
      GENERICGRAPHTRAVERSAL3( $s$ )
```

```
GENERICGRAPHTRAVERSAL3( $s$ )
```

```
  Gør  $s$  grå
```

```
  while der findes grå knuder:
```

```
    vælg en grå knude  $v$  (*)
```

```
    if  $v$ 's naboliste er brugt op
```

```
      gør  $v$  sort
```

```
    else
```

```
      vælg en ubrugt kant  $(v, u)$  fra  $v$ 's naboliste (*)
```

```
      if  $u$  hvid:
```

```
        gør  $u$  grå
```

```
        sæt  $u.\pi$  lig  $v$ 
```

Husk hvem der opdagede hvem:

Sætning: De knuder, som er opdaget (gjort ikke-hvide) i et kald `GENERICGRAPHTRAVERSAL3(s)`, udgør et træ med s som rod og π i opdagede knuder som parent pointers. For hver sti fra en knude v til roden i træet findes den samme sti i grafen, men i modsat retning (fra s til v).

Bevis: Det er nemt at se, at dette udsagn er en invariant som vedligeholdes under kørslen af `GENERICGRAPHTRAVERSAL3(s)`.

Bemærk, at i `GENERICGRAPHTRAVERSALGLOBALWITHPARENTS()` kaldes `GENERICGRAPHTRAVERSAL3(s)` gentagne gange. Hvert kald giver ét træ. Træerne fra forskellige kald deler ikke knuder, og tilsammen indeholder de alle knuder i grafen.

Bredde-Først-Søgning (BFS)

Strategi: Hold de grå knuder i en $KØ$, brug nabolister op med det samme.

Tilføj også en variabel $v.d$ til alle knuder v (d for distance.)

Mest brugt er versionen uden GLOBAL-del (for BFS er vi ofte mere interesserede i ét bestemt s fremfor at komme hele grafen rundt):

$BFS(G, s)$

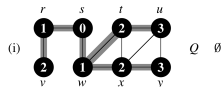
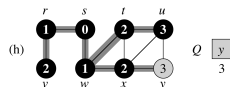
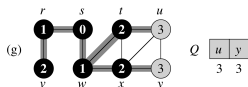
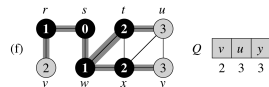
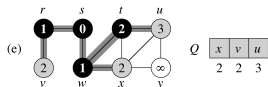
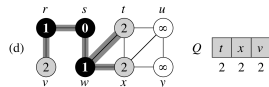
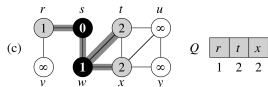
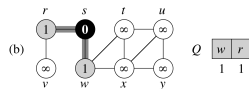
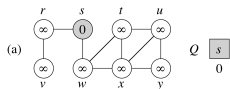
```
1  for each vertex  $u \in G.V - \{s\}$ 
2       $u.color = \text{WHITE}$ 
3       $u.d = \infty$ 
4       $u.\pi = \text{NIL}$ 
5   $s.color = \text{GRAY}$ 
6   $s.d = 0$ 
7   $s.\pi = \text{NIL}$ 
8   $Q = \emptyset$ 
9   $\text{ENQUEUE}(Q, s)$ 
10 while  $Q \neq \emptyset$ 
11      $u = \text{DEQUEUE}(Q)$ 
12     for each  $v \in G.Adj[u]$ 
13         if  $v.color == \text{WHITE}$ 
14              $v.color = \text{GRAY}$ 
15              $v.d = u.d + 1$ 
16              $v.\pi = u$ 
17              $\text{ENQUEUE}(Q, v)$ 
18      $u.color = \text{BLACK}$ 
```

Invariant:

$kø =$ alle grå knuder.

Bredde-Først-Søgning (BFS)

Eksempel:



Bredde-Først-Søgning (BFS)

For BFS kan sætningen om `GENERICGRAPHTRAVERSAL3(s)` udvides til også at sige noget om værdierne af $v.d$:

Sætning: De knuder, som er opdaget (gjort ikke-hvide) i et kald `GENERICGRAPHTRAVERSAL3(s)`, udgør et træ med s som rod og π i opdagede knuder som parent pointers. For hver sti fra en knude v til roden i træet findes den samme sti i grafen, men i modsat retning (fra s til v) og $v.d$ er lig antal kanter på denne sti.

Bevis: Det er nemt at se, at dette udsagn er en invariant som vedligeholdes under kørslen af `BFS(G, s)`.

Bemærk, at $v.d$ højst bliver sat én gang (efter initialisering til $-\infty$): $v.d$ sættes kun, når v er hvid, og v gøres ikke-hvid samtidig med at $v.d$ sættes.

Egenskaber for BFS

Køretid: $O(n + m)$.

Beviset er det samme som under `GENERICGRAPHTRAVERSALGLOBAL`, da valgene (*) i BFS tager $O(1)$ tid. I BFS bruger man som sagt ofte kun at kalde på én startknode s , dvs. uden at bruge `GLOBAL`-delen. Men køretiden kan kun falde ved dette.

Definition: Vi definerer $\delta(s, v)$ som længden af en korteste sti, *målt i antal kanter*, fra startknuden s til knuden v . Findes ingen sti, defineres $\delta(s, v) = \infty$.

Sætning: Når BFS stopper, gælder $v.d = \delta(s, v)$ for alle knuder.

Dvs. BFS kan finde korteste veje (målt i antal kanter) fra s til alle v .

Bevis for sætning

De mulige værdier for $\delta(s, v)$ er $0, 1, 2, 3, \dots$ samt ∞ .

For knuder v med $\delta(s, v) = \infty$ findes der ikke en sti fra s til v . Så kan v ikke være opdaget (som vist tidligere er der en sti i grafen fra s til alle opdagede knuder). Derfor kan værdien $v.d = \infty$ sat under initialisering ikke ændres, så når BFS stopper, gælder $v.d = \delta(s, v)$ for disse knuder.

For resten af knuderne er $\delta(s, v) = i < \infty$. For dem viser vi, via induktion på i , at

$$\delta(s, v) = i$$



$v.d = i$ når BFS stopper

Tilsammen giver dette sætningen.

Observationer

1. Pga. virkemåden for en kø vil BFS-algoritmen for $i = 0, 1, 2, 3, \dots$ udtage alle knuder med d -værdi lig i mens den indsætter alle knuder med d -værdi lig $i + 1$ (og derefter fortsætter den med næste værdi for i).

Heraf ses, at d -værdierne for de udtagne knuder stiger monotont.

2. Vi ved allerede at $\delta(s, v) \leq v.d$, eftersom vi tidligere har vist, at der er en sti af længde $v.d$ i grafen, når $v.d < \infty$ (dvs. når v er ikke-hvid).

Induktionsbevis

Basis ($i = 0$): Hvis $\delta(s, v) = 0$ er $v = s$. BFS sætter $s.d = 0$.

Induktionsskridt ($i > 0$): Vi antager, at $\delta(s, v) = i - 1 \Rightarrow v.d = i - 1$ er sandt, og skal vise at $\delta(s, v) = i \Rightarrow v.d = i$ er sandt.

Hvis $\delta(s, v) = i$, eksisterer en sti fra s til v af længde i . For næstsidste knude u på denne sti gælder $\delta(s, u) = i - 1$ (hvis u havde en kortere vej, ville v også have det).

Fra induktionsantagelsen har vi $u.d = \delta(s, u)$. Da u blev taget ud af køen, var v (en nabo til u) *enten* uopdaget (hvid) og bliver nu opdaget af u , *eller* v var allerede opdaget fra en knude t , som derfor allerede var taget ud af køen og derfor (via observation 1) har $t.d \leq u.d$.

I BFS tildeles v en d -værdi, som er én større end d -værdien af knuden, som opdager den.

Så hvad enten v bliver optaget af u eller v , bliver $v.d$ derfor sat til *højst* $u.d + 1 = \delta(s, u) + 1 = (i - 1) + 1 = i = \delta(s, v)$. Vi ved (via observation 2) at $v.d$ er *mindst* $\delta(s, v)$. I alt har vi $v.d = \delta(s, v)$.

Dybde-Først-Søgning (DFS)

Strategi: Hold de grå knuder i en **STAK**, avancer minimalt i nabolisten hver gang vi kigger på en knude.

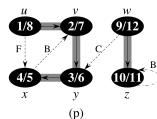
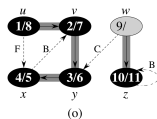
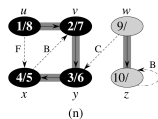
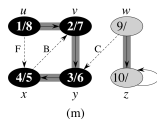
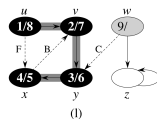
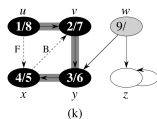
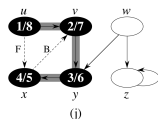
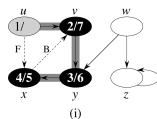
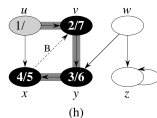
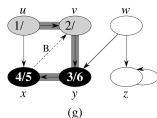
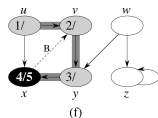
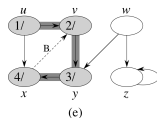
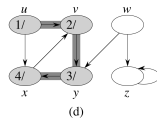
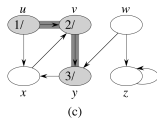
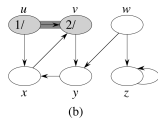
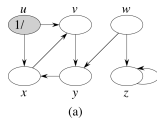
Stakken er implicit i den rekursive formulering nedenfor (dvs. er lig rekursionsstakken), men kan også kodes eksplicit. Mere præcist: elementerne på stakken er de grå knuder, hver med en delvist gennemløbet naboliste, nemlig gennemløbet i for-løkken i DFS-VISIT. [Bemærk: koden til venstre svarer til GLOBAL-delen i terminologien fra tidligere.]

DFS tilføjer også timestamps $u.d$ for “discovery” (hvid \rightarrow grå) og $u.f$ for “finish” (grå \rightarrow sort) til alle knuder u . [$u.d$ er *ikke* “distance” i DFS.]

DFS(G)	DFS-VISIT(G, u)	
	1 $time = time + 1$	// white vertex u has just been discovered
1 for each vertex $u \in G.V$	2 $u.d = time$	
2 $u.color = WHITE$	3 $u.color = GRAY$	
3 $u.\pi = NIL$	4 for each $v \in G.Adj[u]$	// explore edge (u, v)
4 $time = 0$	5 if $v.color == WHITE$	
5 for each vertex $u \in G.V$	6 $v.\pi = u$	
6 if $u.color == WHITE$	7 DFS-VISIT(G, v)	
7 DFS-VISIT(G, u)	8 $u.color = BLACK$	// blacken u ; it is finished
	9 $time = time + 1$	
	10 $u.f = time$	

Dybde-Først-Søgning (DFS)

Eksempel:



Egenskaber

Køretid: $O(n + m)$.

Beviset er det samme som under `GENERICGRAPHTRAVERSALGLOBAL`, da valgene (*) i DFS tager $O(1)$ tid.

Observér:

- ▶ Discovery (hvid \rightarrow grå) af v = sæt $v.d$ = kald af `DFS-VISIT` på v = `PUSH` af v på stakken.
- ▶ Finish (grå \rightarrow sort) af v = sæt $v.f$ = retur fra kald af `DFS-VISIT` på v = `POP` af v fra stakken.

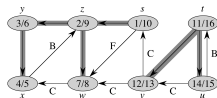
Værdien $v.\pi$ sættes ved kald af `DFS-VISIT` på v . Af dette, samt ovenstående, følger at:

- ▶ Kanterne $(v.\pi, v)$ udgør præcis rekursionstræerne for `DFS-VISIT` (ét træ for hvert kald fra DFS).
- ▶ Intervallet $[v.d, v.f]$ er den periode v er på stakken.
- ▶ Knuden v er grå hvis og kun hvis den er på stakken.

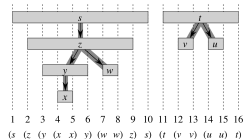
Egenskaber

Af måden en stak virker: Hvis to knuder u og v på et tidspunkt er på stakken samtidig, og v er øverst, må v poppes før u kan poppes.

Intervalleret $[v.d, v.f]$ er den periode v er på stakken. Det følger derfor, at for alle par af knuder u og v må intervallerne $[u.d, u.f]$ og $[v.d, v.f]$ enten være disjunkte (u og v var aldrig på stakken samtidig) eller det ene interval må være helt indeholdt i den anden (u og v var på stakken samtidig, knuden med det største interval kom på først).



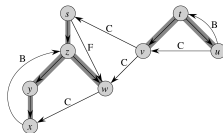
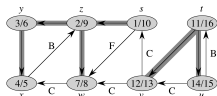
Discovery- og finish-tider er derfor nestede som parenteser er det.



Egenskaber

Når en kant (u, v) undersøges fra u haves flg. tilfælde:

1. *tree-kanter*: v hvid.
2. *back-kanter*: v er grå (er på stak).
3. *forward-kanter*: v er sort (den er ikke længere på stak, men har været det sammen med u).
4. *cross-kanter*: v er sort (den er ikke længere på stak, og har ikke været det sammen med u).



Egenskaber

I lidt større detalje:

Når en kant (u, v) undersøges fra u haves flg. tilfælde:

1. *tree-kanter*: v hvid. Her er $u.d < v.d = \text{nu} < v.f < u.f$.
2. *back-kanter*: v er grå (er på stak – det må være under u , som er toppen af stakken (evt. $u = v$ hvis self-loop)). Her er $v.d \leq u.d \leq \text{nu} < u.f \leq v.f$.
3. *forward-kanter*: v er sort (den er ikke længere på stak, men har været det sammen med u). Her er $u.d < v.d < v.f \leq \text{nu} < u.f$.
4. *cross-kanter*: v er sort (den er ikke længere på stak, og har ikke været det sammen med u). Her er $v.d < v.f < u.d \leq \text{nu} < u.f$.

Bemærk, at disse cases kan genkendes, når en kant undersøges under DFS, nemlig via hvid/grå/sort-farvningen samt d -værdierne i de kantens to knuder (og vi ser ovenfor, at disse d -værdier er blevet sat, når kanten undersøges).

Egenskaber

For *uorienterede grafer* er der kun *tree-kanter* og *back-kanter* (såfremt en kant kategoriseres første gang den undersøges fra én af dens ender).

Dette følger af, at u allerede må være blevet undersøgt fra v hvis v er sort (hele nabolisten er gennemløbet) og kanten (v, u) må derfor allerede være kategoriseret. Derved kan 3 og 4 ikke opstå.

1. *tree-kanter*: v hvid.
2. *back-kanter*: v er grå (er på stak).
3. *forward-kanter*: v er sort (den er ikke længere på stak, men har været det sammen med u).
4. *cross-kanter*: v er sort (den er ikke længere på stak, og har ikke været det sammen med u).

Hvid-sti lemma

Hvid-sti lemma:

Hvis findes en sti af hvide knuder (inkl. w) fra u til w til tid $u.d$, da gælder $u.d < w.d < w.f < u.f$.

Bevis:

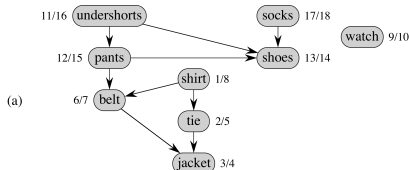
Da stien er hvid til tid $u.d$, gælder $u.d \leq v.d$ for alle knuder v på stien. Af parentesstrukturen for d - og f -tider gælder så enten 1) $u.d \leq v.d < v.f \leq u.f$ eller 2) $u.d < u.f < v.d < v.f$.

Antag, at 2) forekommer, og lad y være den første knude på stien, som opfylder 2) med y indsat på v 's plads. Da har y en forgænger x , som opfylder 1) med x indsat på v 's plads [evt. er x lig u , som jo opfylder 1)]. Men pga. kanten (x, y) må y opdages inden tid $x.f$, hvilket er i modstrid med at y opfylder 2). \square

DAGs og topologisk sortering

DAG = **Directed Acyclic Graph**. En orienteret graf uden kredse (cycles).

Bruges ofte til at modellere afhængigheder. Eksempel:



Topologisk sortering af en DAG: en lineær ordning af knuderne så alle kanter går fra venstre til højre.



DAGs og topologisk sortering

Lemma: En orienteret graf har en kreds (cycle) \Leftrightarrow der findes back-edges under et DFS-gennemløb.

Bevis:

\Rightarrow : DFS (med GLOBAL ydre loop) opdager alle knuder. Se på første knude v i kredsen som bliver grå. Dvs. at til tid $v.d$ er alle andre knuder hvide.

Af hvid-sti lemmaet fås så $v.d < u.d < u.f < v.f$ for den sidste knude u i kredsen (som peger på v), hvorved kanten (u, v) erklæres en backedge (v er grå, når denne kant undersøges).

\Leftarrow : Når en back-edge findes: Der er en kreds af nul eller flere trækanter (mellem knuder, som lige nu er på stakken) og én back-kant.

DAGs og topologisk sortering

Lemma: For en kant (u, v) gælder $u.f \leq v.f \Leftrightarrow$ kanten er en back-edge.

Bevis: Check de fire cases for kanter (tree, back, forward, cross) og deres ordning af $u.f$ og $v.f$, se tidligere slide.

Korollar til to foregående lemmaer: Graf er en DAG \Leftrightarrow DFS finder ingen back-edges \Leftrightarrow ordning af knuder efter faldende finish-tider giver en topologisk sortering.

Så følgende algoritme finder en topologisk sortering i en DAG:

TOPOLOGICAL-SORT(G)

- 1 call DFS(G) to compute finishing times $v.f$ for each vertex v
- 2 as each vertex is finished, insert it onto the front of a linked list
- 3 **return** the linked list of vertices

Tid: $O(n + m)$.