

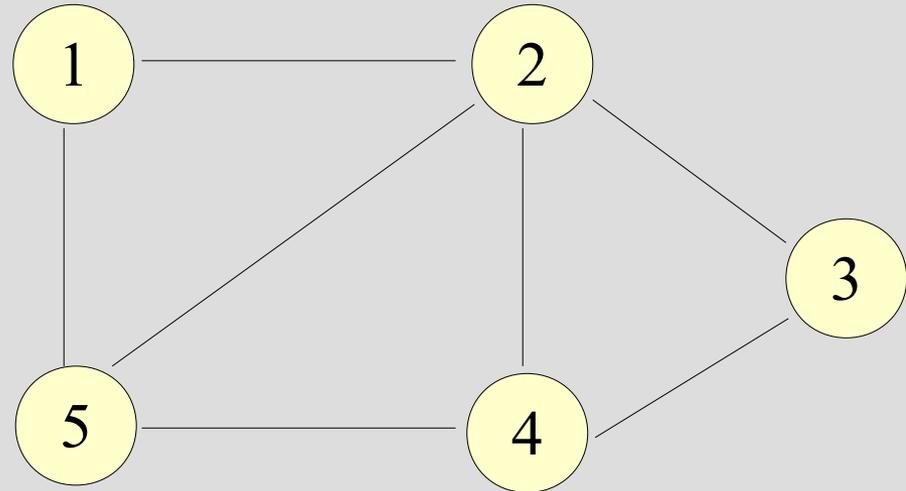
# Esercitazione 7

## Grafi

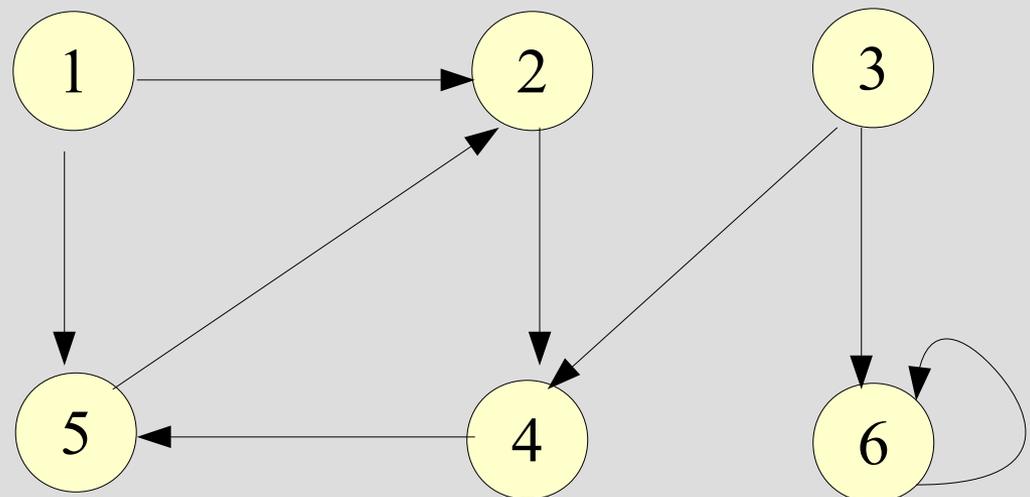
Rappresentazione e  
algoritmi di visita

# Grafo

**$G = (V, E)$**   
non orientato



**$G = (V, E)$**   
orientato



# Rappresentazione

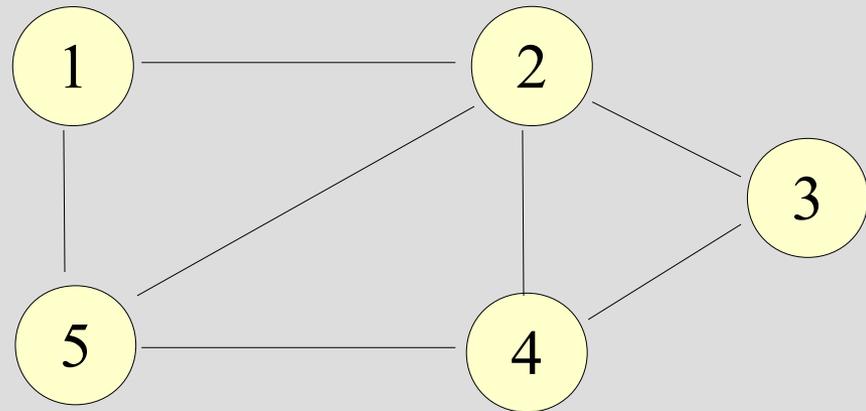
- **Grafo  $G = (V, E)$**
- 2 metodi standard per la rappresentazione
  - *Liste di adiacenza*
  - *Matrici di adiacenza*
- Entrambi validi sia per **grafi orientati** che **non orientati**

# Liste di adiacenza

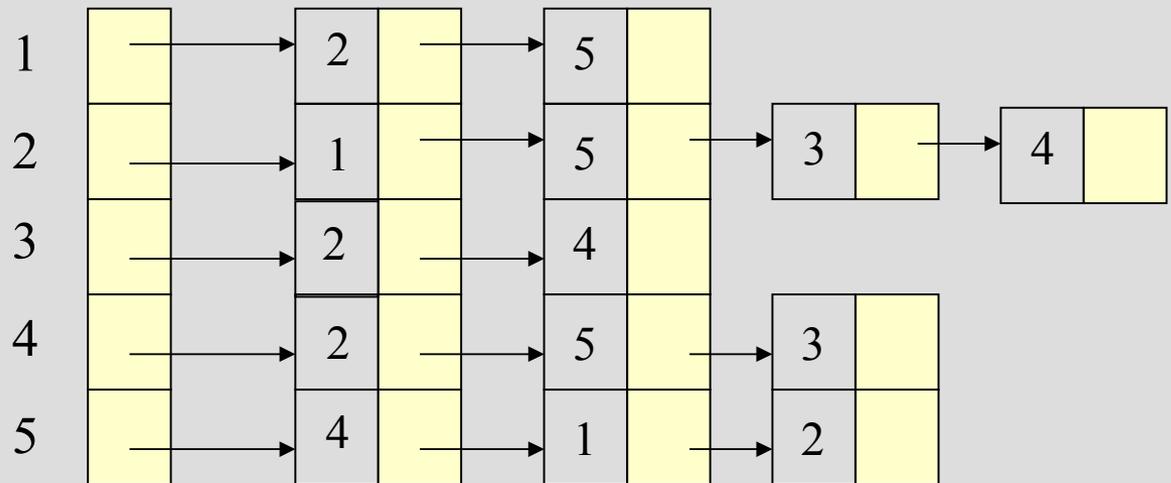
- Grafo  $G = (V, E)$
- Array **Adj** di  $|V|$  liste, una per ogni vertice in  $V$
- Per ogni vertice  $u$  in  $V$ , **Adj[u]** contiene tutti i vertici  $v$  in  $V$  tali che esista un arco  $(u, v)$  in  $E$  (tutti i **vertici adiacenti** a  $u$  in  $G$ , memorizzati in **ordine arbitrario**)
- A livello implementativo, una soluzione è che **Adj[u]** contenga un **puntatore** a tali vertici

# Grafo non orientato

**$G = (V, E)$**   
non orientato

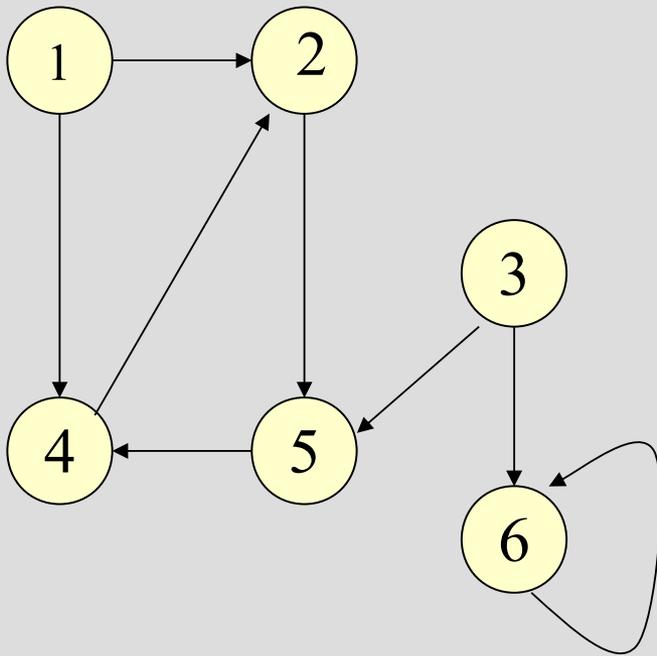


**Lista di  
adiacenza**



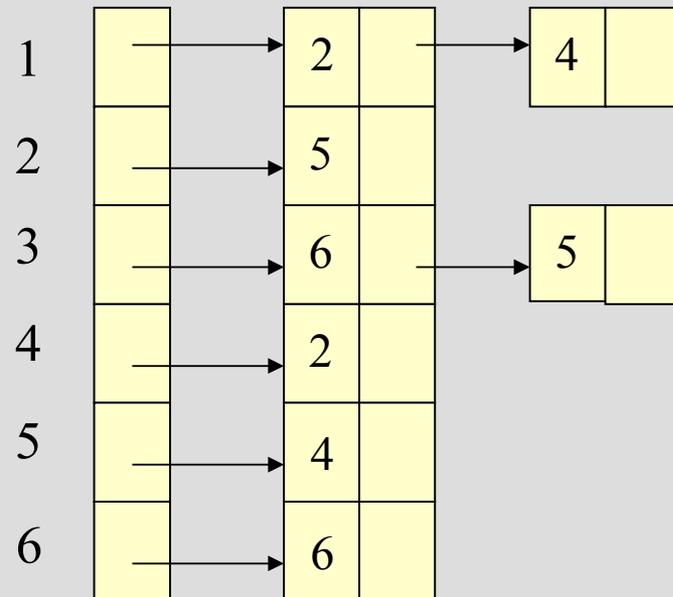
# Grafo orientato

**$G = (V, E)$**   
orientato



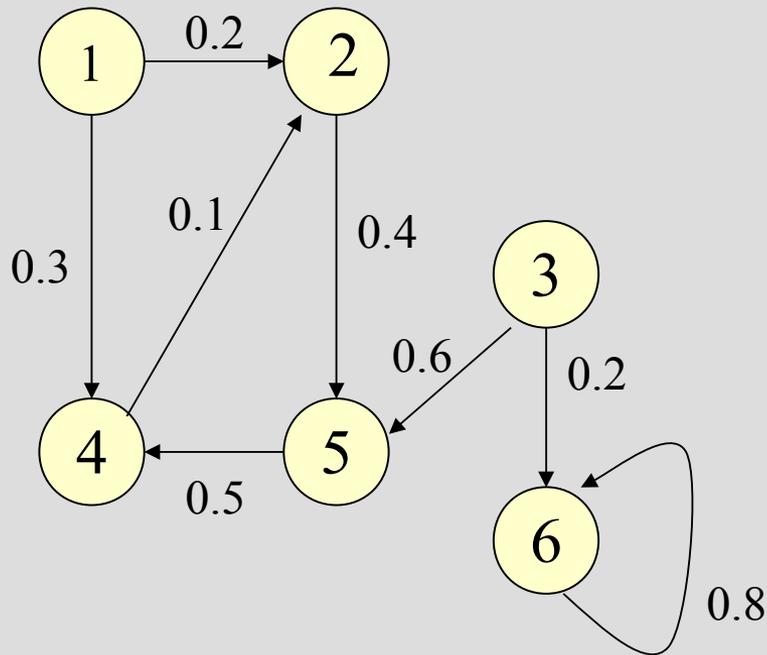
***Lista di adiacenza:***

La somma delle lunghezze di tutte le liste di adiacenza è pari ad  $|E|$

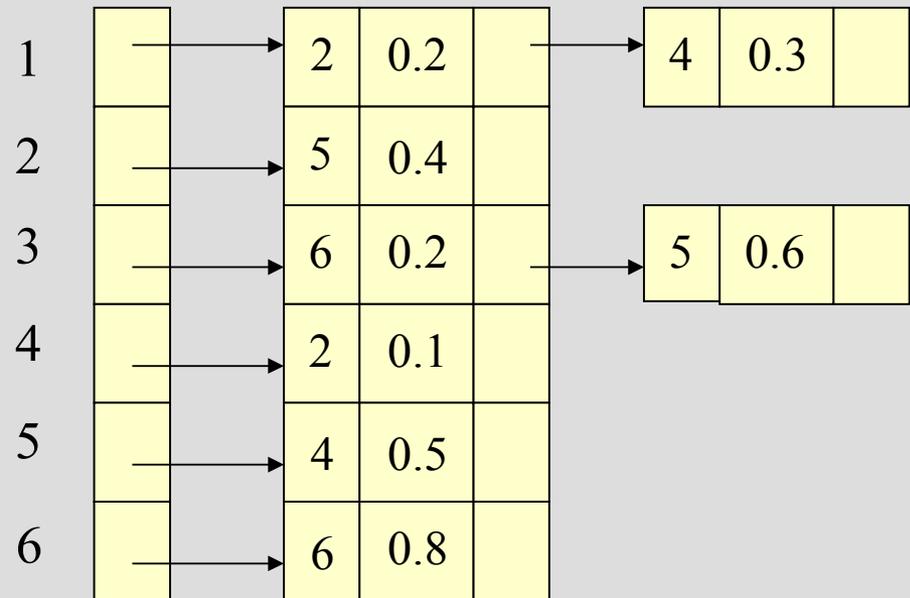


# Grafo orientato e pesato

$G = (V, E)$   
orientato e pesato



**Lista di adiacenza:**  
il peso dell'arco  $(u,v)$  è memorizzato col vertice  $v$  nella lista di  $u$



# Matrici di adiacenza

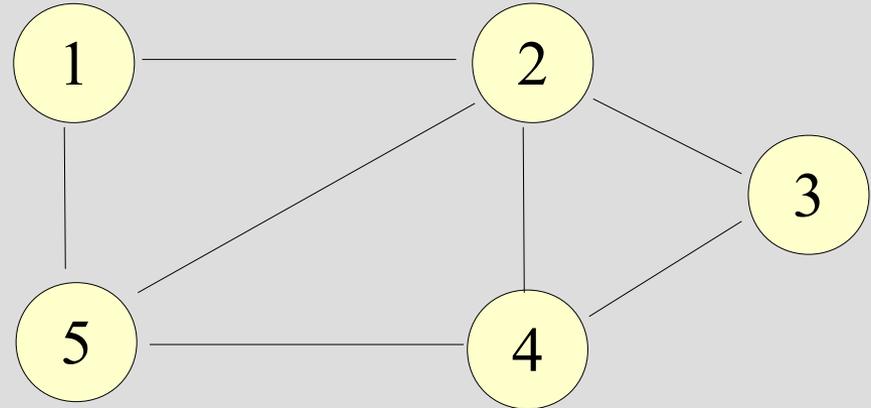
- Grafo  $G = (V, E)$
- Matrice  $A = (a_{ij})$  di dimensione  $|V| \times |V|$

- $a_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{se } (i,j) \text{ appartiene a } E \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases}$

- Per *archi pesati memorizzo il peso* anziché il valore 1

# Grafo non orientato

**$G = (V, E)$**   
non orientato

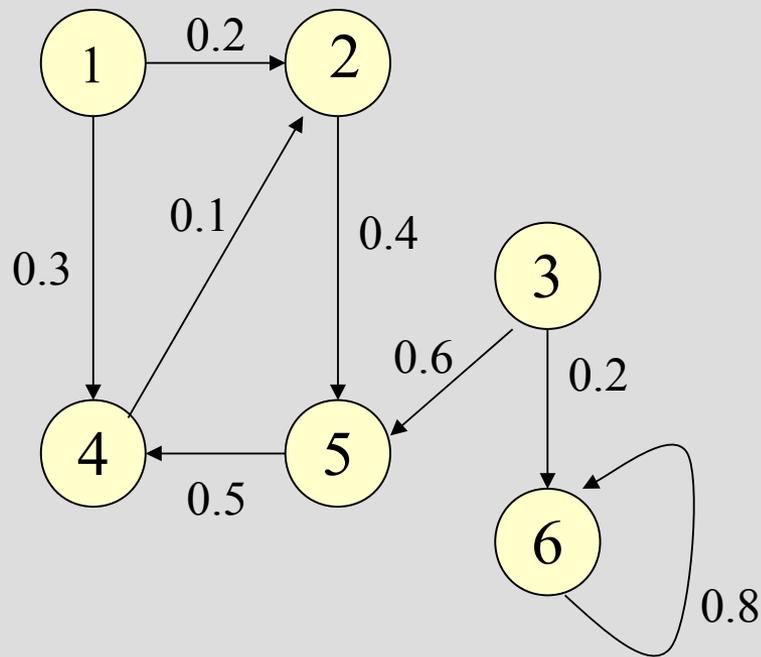


**Matrice di  
adiacenza  
(simmetrica)**

	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

# Grafo orientato (e pesato)

**$G = (V, E)$**   
orientato e pesato



**Matrice di adiacenza  
(asimmetrica)**

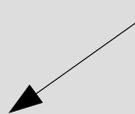
	1	2	3	4	5	6
1	0	.2	0	.3	0	0
2	0	0	0	0	.4	0
3	0	0	0	0	.6	.2
4	0	.1	0	0	0	0
5	0	0	0	.5	0	0
6	0	0	0	0	0	.8

# Implementazione con liste

## Struttura nodo

```
struct adj_node {  
    int node;  
    float weight;  
    struct adj_node* next;  
};
```

Puntatore al prossimo  
elemento della lista



## Grafo G

```
struct adj_node **Adj;
```

Puntatore a puntatore a  
struttura nodo



## Per n nodi

```
Adj = new adj_node*[n+1];
```

Array di puntatori a  
struttura nodo



# Lettura grafo da file

*graph1* e *graph2*: **file di input** che contengono un **elenco di archi**

**Es.**

7

1 2

1 3

2 3

2 4

4 3

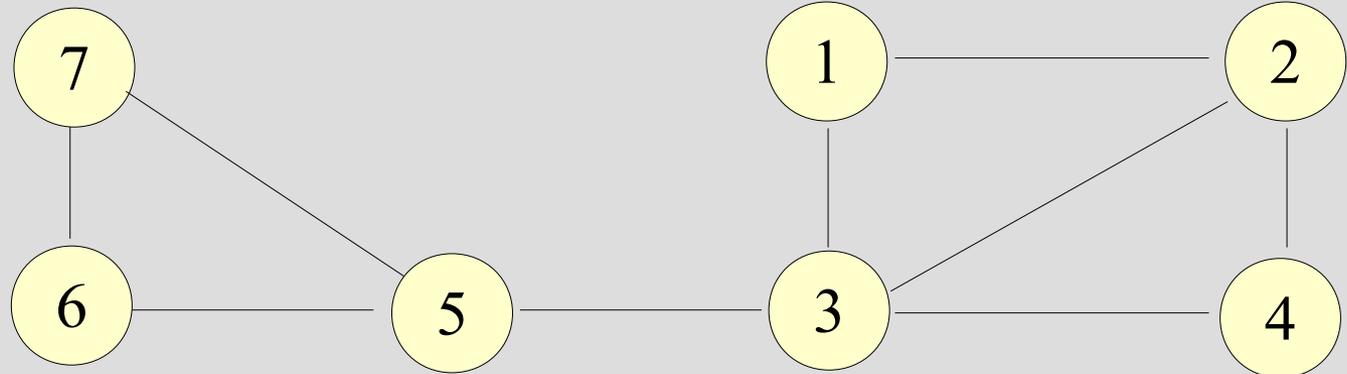
3 5

5 6

5 7

7 6

Numero di nodi componenti il grafo



**Nota:** archi interpretabili come orientati o non orientati

# Lettura grafo da file

*graph1w* e *graph2w*: **file di input** che contengono un **elenco di archi pesati**

**Es.**

7

1 2 7

1 3 22

2 3 14

2 4 30

4 3 10

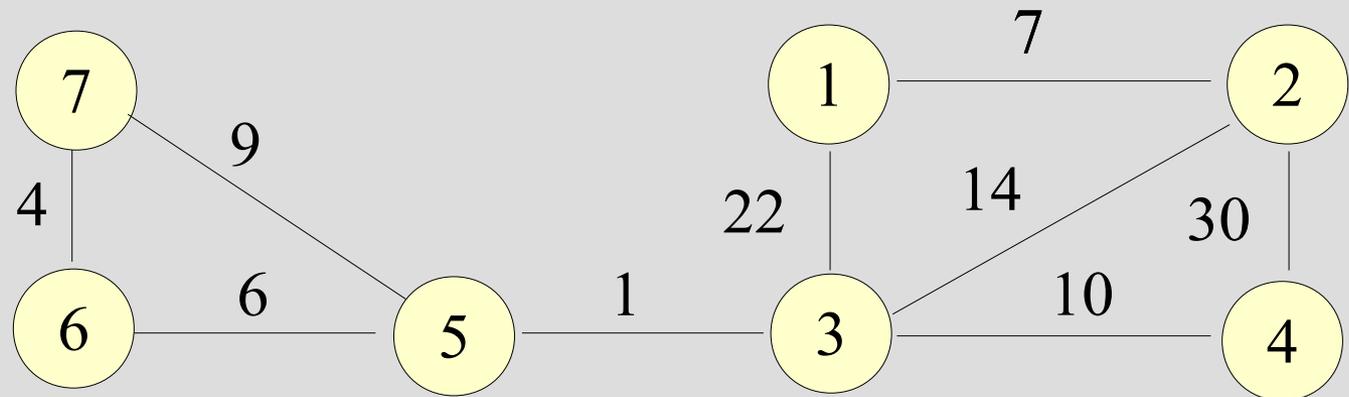
3 5 1

5 6 6

5 7 9

7 6 4

Numero di nodi componenti il grafo



**Nota:** archi interpretabili come orientati o non orientati

# Inserimento di un arco

- Inserire un arco  $(u,v)$  nelle liste di adiacenza che rappresentano il grafo implica diverse operazioni a seconda del tipo di grafo considerato
- ***Grafi orientati***: inserisco  $v$  in  $\text{Adj}[u]$
- ***Grafi non orientati***: inserisco  $v$  in  $\text{Adj}[u]$  e  $u$  in  $\text{Adj}[v]$

# Programma

- *graph.cc*
- Programma che implementa la **rappresentazione di un grafo** mediante **liste di adiacenza**
- La struttura del grafo viene presa da un **file di input** che contiene l'elenco degli archi (potenzialmente orientati)
  - Programma predisposto per archi pesati
- **Suggerimento per l'implementazione:** iniziare col considerare un **grafo non orientato e non pesato**

# Visita in ampiezza

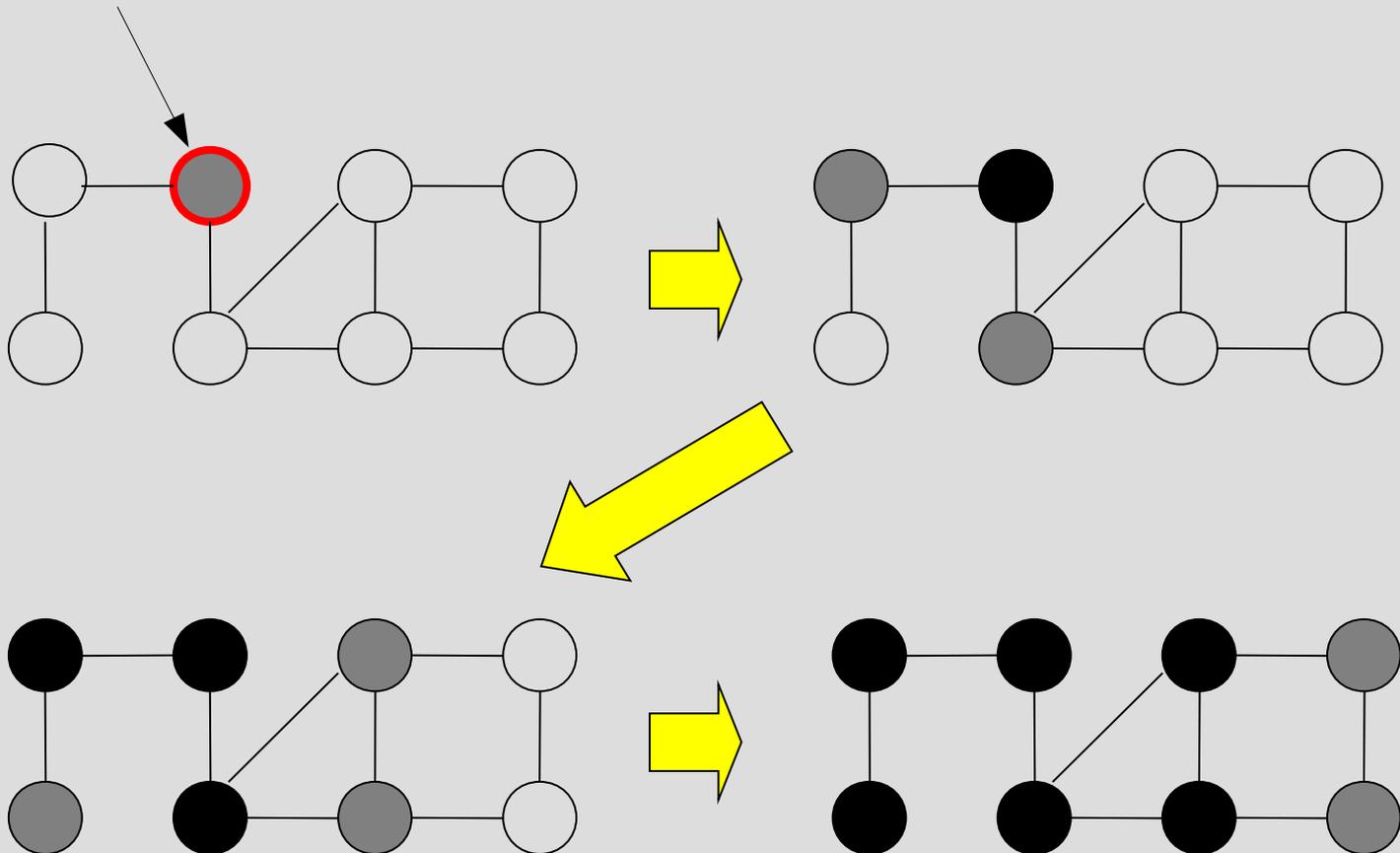
- Algoritmo di visita del grafo
- *Breadth-First Search (BFS)*
- *Grafo*  $G=(V,E)$  e *vertice sorgente*  $s$
- Ispezione sistematica di tutti i vertici raggiungibili da  $s$
- L'algoritmo scopre tutti i vertici che hanno distanza  $k$  da  $s$  prima di scoprire quelli a distanza  $k+1$

# Idea intuitiva

- **Tenere traccia dello stato di ogni vertice** (già scoperto, appena scoperto, ancora da scoprire), “colorandolo” di un colore diverso
  - **bianco**: ancora non scoperto
  - **grigio**: appena scoperto ed appartenente alla **frontiera**
  - **nero**: terminata la visita (tutti i vertici adiacenti sono già stati scoperti --> non può avere nodi adiacenti bianchi)

# Visualizzazione

Nodo sorgente s



# Strutture ausiliarie

- Per ogni vertice  $u$  possono essere mantenuti altri attributi (non tutti necessari):
  - **colore**: `color[u]`
  - **padre** (o **predecessore**): `parent[u]`
  - la **distanza** dalla sorgente  $s$ : `d[u]`
- L'algoritmo fa uso di una **coda Q** con schema **FIFO** (**First In First Out**) per gestire l'insieme dei vertici grigi (frontiera)
  - Inizialmente nella coda ci sarà soltanto il nodo sorgente  $s$

# Coda Q

- Coda **Q** implementata come una **lista**
- ***Schema di gestione FIFO***
- Operazioni previste sulla coda **Q**:  
***enqueue*** e ***dequeue***
  - ***enqueue***: inserisce un elemento in fondo alla lista (inserisce in coda)
  - ***dequeue***: toglie il primo elemento dalla lista (estrae dalla testa)

# Albero BFT

- *La visita in ampiezza costruisce un albero BFT (Breadth-First Tree)*
- L'albero BFT mantiene l'informazione su chi è il **padre** (o **predecessore**) di ogni nodo **i** nella sequenza della visita in ampiezza
  - Il nodo da cui si è arrivati a scoprire **i**
- Non pensiamo in realtà un albero nel senso di struttura dati (es. albero binario)
  - E' sufficiente utilizzare il vettore **parent[u]**

# Costruzione albero BFT

- L'albero inizialmente contiene solo il **nodo sorgente**  $s$ , che ne è la **radice**
- Quando un vertice bianco  $v$  viene scoperto durante la scansione della lista di adiacenza di un vertice  $u$  già scoperto (grigio), si aggiunge all'albero il vertice  $v$  e l'arco  $(u,v)$ :  $u$  è **padre** di  $v$ 
  - Ogni vertice viene scoperto al massimo una volta  $\rightarrow$  ha al massimo un padre
  - Aggiungere all'albero significa aggiornare il relativo elemento nel vettore: **parent[v]=u**

# Programma (1)

*bfs\_visit.cc*

- Programma che implementa la **rappresentazione di un grafo** mediante **liste di adiacenza**
- La struttura del grafo viene presa da un **file di input** che contiene l'elenco degli archi (potenzialmente orientati e pesati)
- (Fin qui già fatto...)

# Programma (2)

- Il programma effettua poi la **visita in ampiezza di un grafo non orientato**, costruendo l'**albero di visita**
- **Suggerimento per l'implementazione:** utilizzare le seguenti strutture ausiliarie:
  - **color[u]**: mantiene il colore di ogni nodo durante la visita in ampiezza
  - **parent[u]**: mantiene il predecessore di **u** nella visita del grafo (il nodo da cui si è arrivati a visitare **u**)